FPV REAL-TIME X8W

4 CHANNEL REMOTE CONTROL QUADCOPTER

MANUAL DE UTILIZAÇÃO

+14

HEADFREE | 360° Eversion | 6AXIS Stabilization System | 2PM CAM Equipment | 2.4 GHZ | Wi-Fi Transmission

CARACTERÍSTICAS

SYM0X8W

Câmera 2 Mpx
4 Canáis: Esq.-Dir./Baixo-Cima/Laterais/Frente-Trás
Função Especial Rotação 360º incluída
Inclui função de luzes: flash lights em voo
Tempo de Carga: +/- 200 minutos
Tempo de voo: até 7 minutos

Distância de controlo: até 50 metros
Frequência: 2.4 Ghz
Bateria Recarregável: 7.4V 2000mAh Li-PO
Baterias Comando: 4x LR6 AA **não incluídas**
Comando e cabo carregador USB **incluídos**.
MEDIDAS DRONE: 50 x 50 x 19 CM

PT

giroo®

SYMA® RADIO-CONTROLLED PRODUCT

ATENÇÃO!

1• Este produto não é um brinquedo! Para a utilização do drone recomenda-se que o utilizador tenha idade igual ou superior a 14 anos e/ou acompanhado por um adulto.
2• O produto deve ser utilizado após a leitura das instruções que constam neste manual.
3• Espaço de Vôo - deverá utilizar o drone numa área livre, que possibilite a utilização do controlo remoto sem obstáculos mantendo-o dentro do seu campo de visão.
4• Certifique-se de que o cabo de carregamento USB é original e respeita as normas do fabricante.

SEJA PREVENTIVO

1. Mantenha-o longe de pessoas, animais ou obstáculos.
2. Mantenha-o longe do ambientes húmidos, lagos, fontes, rios, mar...
3. Utilize este produto com segurança evitando comportamentos irresponsáveis.
4. Mantenha-o longe de estradas ou caminhos públicos.
4. Mantenha-o afastado de fontes de calor, como fogueiras, pois poderão danificar a estrutura.
5. Por favor, verifique sempre a posição do interruptor ON / OFF quando inicia/finaliza a sua utilização.

EMPARELHAR ANTES DE UTILIZAR

CARREGUE A BATERIA ANTES DE 1ª UTILIZAÇÃO +- 200 MINUTOS

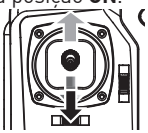
EMPARELHAR O DRONE COM O COMANDO:

1 • Abra o compartimento da bateria no drone e **coloque o cabo de ligação (1).**

2 • **Ligar** o interruptor do Drone **(2)** (localizado na estrutura central/por baixo) deslocando o interruptor para a posição **ON**.

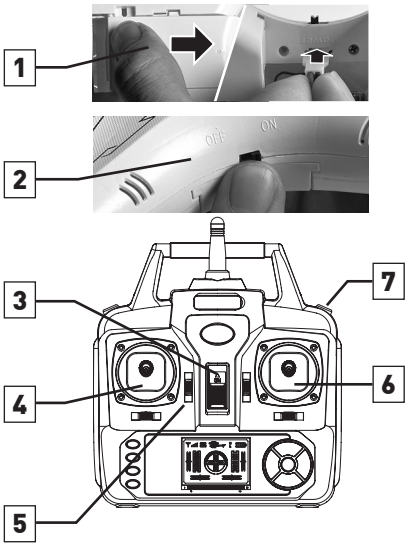
3 • **Ligar** o Interruptor do Comando **(3)** (centro do comando) deslocando o interruptor para a posição **ON**.

4 • Deslocar a Alavanca Esquerda **(4)** para a **FRENTE ↑ e Para TRÁS ↓** até ouvir um sinal (bip) de **emparelhamento**.



Quando as luzes do drone **param de piscar,** significa que **conseguiu** sincronizar/emparelhar a **ligação** entre o drone e o comando.

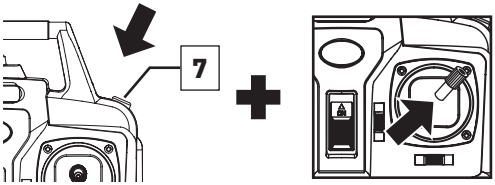
QUANTO **MENOR A CARGA** DAS BATERIAS **MENOR A DISTÂNCIA** DE ALCANCE DO COMANDO.



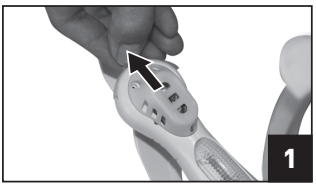
MOVIMENTO DE ROTAÇÃO 360º

1 • Certifique-se que o drone se encontra a voar de forma estável, num espaço aberto e a uma altura/distância superior a 3 metros do chão.

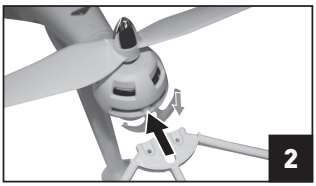
2 • Desloque a **alavanca direita para o canto superior direito** e **clique no botão superior/ lateral direito** (7).
O Quadcopter irá efetuar uma rotação de 360º.



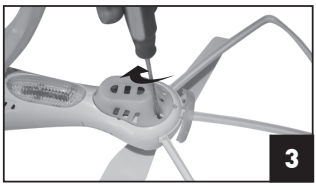
INSTALAR PROTEÇÕES



1• Retire a peça como demonstrado na imagem.

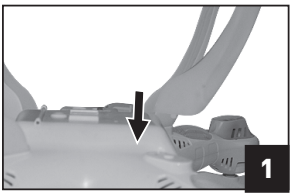


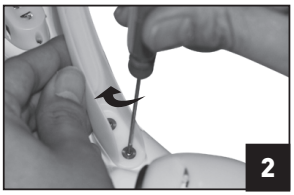
2• Introduza a peça de proteção na como indicado na imagem.



3• Aperte as proteções com a apurafusadora no sentido do relógio.

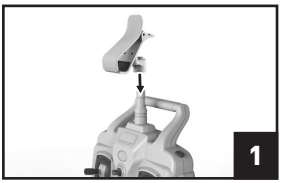
INSTALAR TRENS



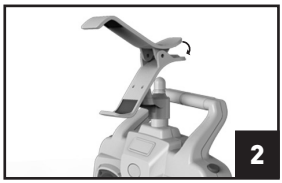


1• Insira os trens de aterragem na base da estrutura do quadcopter, como indicado na imagem 1.
2• Aperte os trens á estrutura com a chave aparafusadora no sentido do relógio.

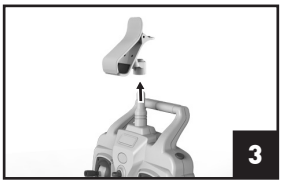
INSTALAR APOIO PARA DISPOSITIVO MÓVEL



1• Coloque o orifício do apoio na antena do comando.

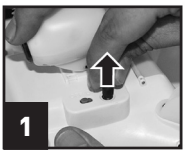


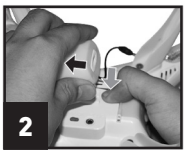
2• Pressione até a base da antena, garantindo que está devidamente seguro.



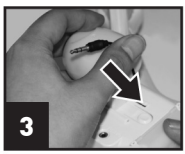
3• Para retirar, gire ligeiramente o apoio e puxe segurando na peça de encaixe.

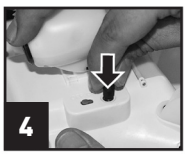
INSTALAR E RETIRAR CÂMERA





DESINSTALAR CÂMERA
1• Desconecte o cabo da câmera do drone **IMAG.1**.
2• Pressione o fecho na base da estrutura do drone e puxem em simultâneo a câmera **IMAG.2**





INTALAR CÂMERA
1• Desloque a câmera, como indicado **IMG.3**
2• Conecte o cabo da câmera ao drone como indicado na **IMG.4**.

FUNÇÃO WI-FI (Tempo Real)

INSTALAÇÃO DE SOFTWARE

ANDROID (para dispositivos com android 4.1 ou superior)

Proceda ao download em www.symatoys.com ou através do scan do código de Instalação do software SYMA FPV na embalagem/ou na ultima página deste manual.

Pode também proceder á pesquisa por: Syma FPV na sua Google Play Store.

APPLE IOS (para dispositivos com IOS 5.0 ou superior)

Proceda ao download em www.symatoys.com ou através do scan do código de Instalação do software SYMA FPV na embalagem/ou na ultima página deste manual.

Pode também proceder á pesquisa por: Syma FPV na sua Apple Store.

INSTRUÇÕES DE LIGAÇÃO

1. Abra a Aplicação SYMA FPV.
2. Clique no botão "START"
3. A imagem Aparecerá.

QUADCOPTER

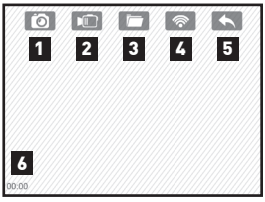
Durante a ligação do Quadcopter, o indicador de luz do FPV está verde.
A luz irá mudar para vermelho e piscar depois de 20segundos no processo de espera pela ligação com o dispositivo móvel(ex.: telemóvel).

NO SEU DISPOSITIVO MÓVEL (ex.: telemóvel)

Clique nas "Definições" do seu dispositivo móvel (ex.: telemóvel), ligue o seu Wi-Fi, procure na sua lista de ligações por "FPV WIFI ****", clique na ligação e aguarde até esta se encontrar "conectada", indicando assim que a ligação foi bem conseguida, agora saia das "definições" .

Abra a aplicação SYMA FPV, clique no botão "START" e entre no Interface de Controle. A imagem captada pela sua câmera deverá aparecer no seu ecrã. A ligação Wi-Fi deverá estar no máximo, devido á proximidade com o Quadcopter.

INTERFACE DA APLICAÇÃO:



1. Fotografia
2. Vídeo
3. Pasta de Armazenamento
4. Sinal Wi-Fi
5. Voltar
6. Tempo

FOTOGRAFIAS E VÍDEO (TEMPO REAL)

FOTO E VÍDEO: Quando conectado ao Wi-Fi pode utilizar o interface da câmera para tirar fotografias e gravar vídeo em tempo real, clicando nos icons correspondentes. Os Ficheiros serão colocados na pasta de Armazenamento.

INSTRUÇÕES IMPORTANTES

1• Este produto não é um brinquedo, mas um equipamento que requer integração mecânica e eletrônica, com características de aerodinâmica e de transmissão de alta frequência. É necessária uma correta montagem, de modo a evitar acidentes.
O utilizador deve operar/controlá-lo de forma segura. Por favor, tenha em atenção que não assumiremos qualquer responsabilidade por mau manuseamento do produto, uma vez que isso poderá resultar em ferimentos graves ou danos no produto.
2• O produto deve ser utilizado por possoas capazes de seguir as instruções deste manual e possuir uma experiência de vôo. Não deverá ter idade inferior a 14 anos.
3• Espaço de Vôo - deverá utilizar o dispositivo numa área livre, que possibilite a utilização do controlo remoto dentro do campo de visão do utilizador.

4• Uma vez adquirido o produto, o utilizador deverá cumprir as indicações deste manual, e respeitar os termos da garantia indicados pelo vendedor.

5• Se houver qualquer problema ocorrido durante o tempo de uso, operação ou reparação, por favor, contacte a loja onde adquiriu o produto. Poderá também contactar o nosso serviço-de-pós-venda: spv@ajaguiar.com

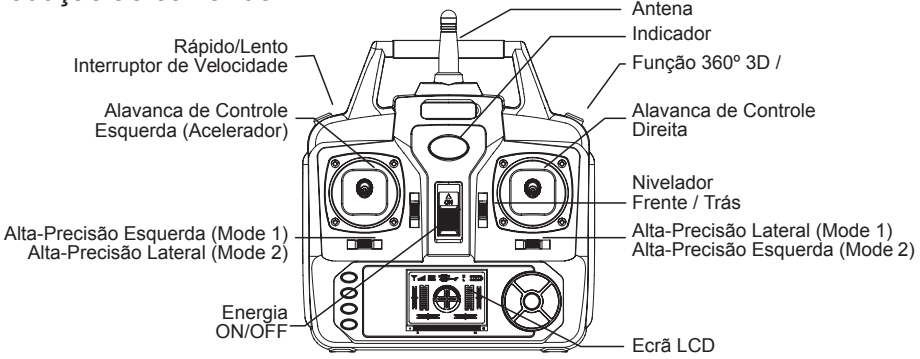
AVISOS! ATENÇÃO!

Este modelo de vôo R / C deve ser operado com precaução. Por favor, certifique-se de o operar longe de grupos de pessoas, animais ou obstáculos que poderão ser susceptiveis de lesões. Por favor, ATENÇÃO ao processo de montagem/condições do modelo, uma montagem incorreta, danos no modelo ou ligação incorrecta dos equipamentos de controle eletrônico, poderão provocar danos. **SEJA PRÉVENTIVO** - Tenha em atenção a segurança de vôo, quando em funcionamento seja cauteloso e avalie os elementos que o rodeia de forma a evitar possiveis acidentes, esteja sempre atento, eventuais acidentes podem ocorrer pela sua negligência.

1. Mantenha-o longe de pessoas, animais ou obstáculos.
2. Mantenha-o longe do ambientes húmidos.
3. Utilize este produto corretamente e evite utilizá-lo sozinho.
4. Mantenha-o longe de vias rápidas, e estradas de muito movimento.
4. Mantenha-o afastado de fontes de calor, poderá danificar a estrutura.
5. Por favor, verifique o interruptor ON / OFF. Verifique as imagens seguintes, uma correta identificação/colocação da posição do interruptor poderá provocar a perda de controle do modelo, podendo afetar a sua segurança e a de outros. Por favor, verifique sempre a posição do interruptor quando inicia/finaliza a sua utilização.

CONHEÇA O SEU COMANDO

Introdução ao comando



Instalação de baterias no comando

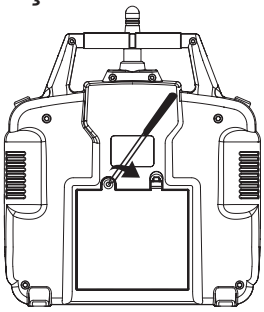


Figura 1

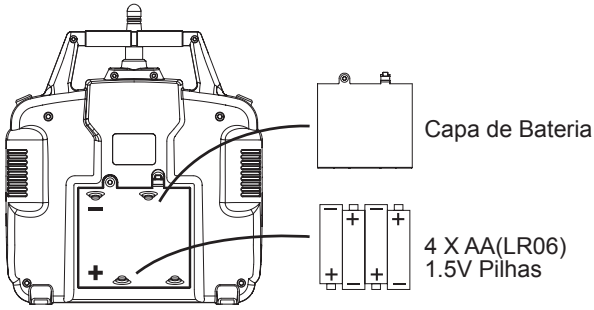
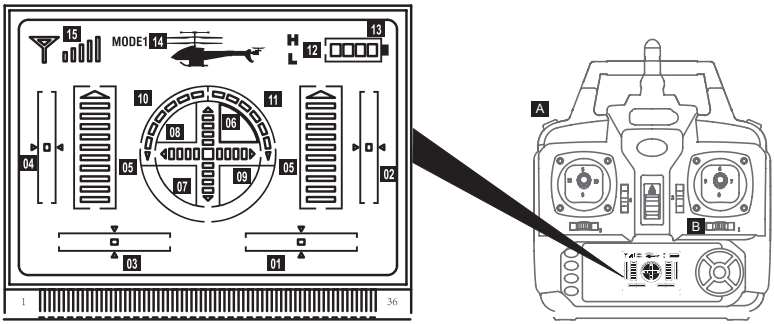


Figura 2

1.Utilize uma chave de fendas para removèr os parafusos na parte traseira do comando, depois abra a tampa da bateria (Figura 1).
2.Instale 4 pilhas "AA" (não incluídas) na parte traseira do comando, depois coloque a tampa da bateria e coloque os parafusos (Figura 2).

1. Instale as pilhas com a polaridade correta.
2. Não misture pilhas velhas e novas.
3. Não misture tipos diferentes de pilhas.

TECLADO DO CONTROLE REMOTO E MANUAL LCD

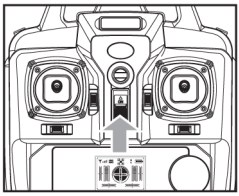


01. Alta-Precisão Lateral: Ligação Inicial no centro. (Movimentos Esquerda/Direita em Mode 2)
02. Alta-Precisão Frente/Backward: Ligação Inicial no meio.
03. Alta-Precisão Esquerda/Direita: Ligação Inicial no centro.(Movimente-se lateralmente no Mode 2)
04. Alavanca de aceleração de Alta-Precisão: Ligação Inicial no meio.
05. Acelerador: Ligação Inicial no nível mais baixo. (Acelerador de Esquerda/Direita)
06. Movimentos Frontais: Ligação Inicial no nível mais baixo.(No meio do quadrado)
07. Movimentos Traseiros: Ligação Inicial no nível mais baixo.(No meio do quadrado)
08. Movimentos Laterais - Direita: Ligação Inicial no nível mais baixo. (No meio do quadrado)
09. Movimentos Laterias-Esquerda: Ligação Inicial no nível mais baixo.(No meio do quadrado)
10. Virar á Esquerda: Puxe a alavanca esquerda para a esquerda, o quadcopter vai elevar-se e mover-se rápidamente para a esquerda.
11. Virar á Direita: Puxe a alavanca direita para a direita, o quadcopter vai elevar-se e mover-se rápidamente para a direita.
12. Velocidade Rápida/Lenta: Pressione o botão "A" por alguns segundos para selecionar entre o modo rápido e lento. "H" significa velocidade rápida e "L" velocidade lenta.
13. Identificador de Energia: De acordo com a bateria do seu comado.
14. Modo por definição quando incia a utilização. Quando mudar para o MODE 2, por favor, mantenha o o botão "B" pressionado para a direita, de seguida ligue o comando, o modo irá estar alterado no ecrã LCD. Os mesmos passos para a função MODE 1.
15. Indicação de Sinal: Normalmente na totalidade da tela.

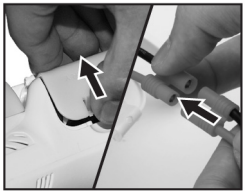
CONTEÚDOS

- Quadcopter / Drone
- Comando 2.4G
- Conjunto de Carregador
- Manual de Utilizador
- Chaves de parafusos
- Hélices
- Parafusos
- Trens de Aterragem
- Proteções de Hélices
- Câmera Wi-Fi
- Apoio de Dispositivo Móvel

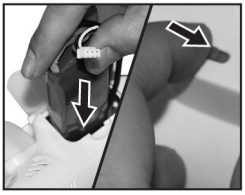
PREPARADO PARA VOAR



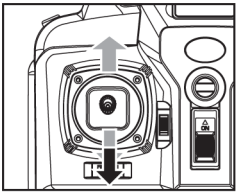
Passo 1: Ligue o interruptor ON/OFF no comando

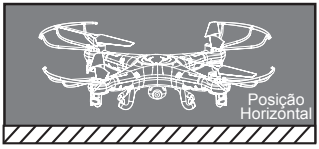


Passo 2: Abra o compartimento da bateria no quadcopter e conecte o cabo de ligação.



Passo 3: Feche o compartimento da bateria e ligue o quadcopter.





DICAS:
Quando inicia a sincronização como quadcopter mantenha-o numa posição horizontal para iniciar um voo estável.

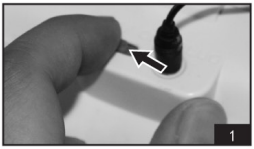
Passo 4: Empurre a alavanca para a frente (no máximo) depois puxe-a para trás (no máximo). Ouvirá um som claro de que o quadcopter entrou no modo de pré-voo.

CUIDADOS:

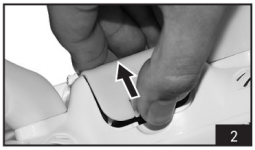
1. Quando o indicador de ligação no comando está permanentemente ligada, mesmo que, o indicador no quad copter apareça a piscar lentamente, isto significa que a ligação não foi conseguida. Desligue o comando e o quad copter, colocando o interruptor em posição OFF, reiniciando os passos 1, 2 e 3.
2. Se o quad copter estiver a inclinar para um dos lados, com movimentos bruscos ou em rotação em espiral, por favor, desligue o comando e o quad copter, colocando o interruptor em posição OFF, reiniciando os passos 1,2 e 3.
3. Quando o indicador do quad copter permaneça a piscar lentamente, significa que entrou no modo de energia baixa, reduzindo assim a velocidade. Por favor, pare a sua utilização e recarregue-o entre 120 a 130 minutos.

CARREGAR BATERIA DO DRONE

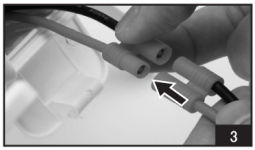
RETIRAR E COLOCAR BATERIA



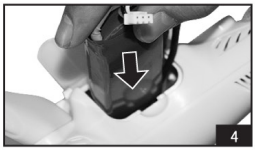
1. Coloque o interruptor do quadcoter ON/OFF na posição OFF.



2. Abra a tampa da bateria.

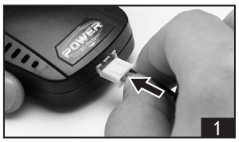


3. Ligue o cabo da bateria com o cabo do balanceador.



4. Depois de carregada coloque-a e feche o compartimento.

CARREGAR BATERIA



1. Conecte a bateria ao balanceador e ligue este ao carregador.

2. Conecte o carregador á tomada de energia.

CARREGAMENTO BALANCEADO

1. **Ligue a bateria ao balanceador** de energia. No Balanceador irá **aparecer uma luz vermelha**. **2**. Quando estiver devidamente ligada, ligue o balanceador ao carregador e conecte-o á tomada de energia. No balanceador **a luz irá mudar para a cor Verde**, indicando o início de carregamento. Quando a **luz Verde apagar**, significa que a **bateria encontra-se carregada.**

Tempo de Carregamento: +-200min — Tempo de Voo: +- 7 minutos!

⚠ AVISOS! CUIDADOS COM A BATERIA

1. Ao carregar, por favor, coloque este produto numa área seca ou ventilada, mantenha-o afastado de fontes de calor ou produtos explosivos.

2. Ao carregar, por favor, remova as baterias do quad-copter. Todo o processo de carregamento deve ser sob a orientação de um adulto, de modo a não provocar um acidente.

3. Depois da utilização do quad-copter, por favor, não carregque a bateria, esta estará quente, espere que arrefeça. Caso contrário, poderá provocar danos na bateria ou um perigo de explosão.

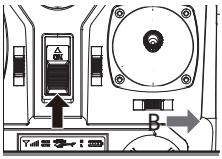
4 . Durante o processo de carregamento da bateria, uma queda ou choque por elementos externos devem ser evitados. Caso contrário, pode provocar um curto-circuito no interior da bateria e assim constituir uma situação de perigo.

5 . Por segurança, certifique-se de que o cabo de carregamento USB é original e respeita as normas do fabricante. Quando a bateria for usada por um periodo prolongado de tempo, estiver envelhecida ou inchada, por favor, faça a sua substituição em tempo útil.

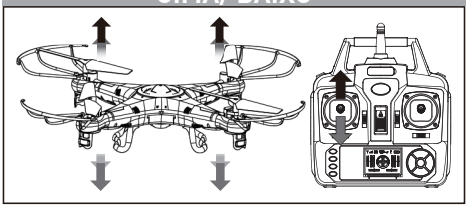
6. Quando a baterias está totalmente carregada, se não a desligar do carregador por um longo periodo de tempo, a bateria pode descarregar automaticamente, o que pode causar danos permanentes na bateria. Com o tempo o processo de carregamento ou descarregamento pode reduzir o tempo de vida de utilização das baterias.

MODOS E INSTRUÇÕES DO COMANDO

O comando possui dois modos, o Modo 1 e Modo 2, em linha com a opção de cada utilizador. Continue pressionando o botão B para a direita, depois ligue o comando para mudar para o Modo 1 ou Modo 2.

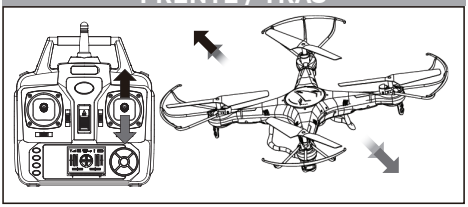


CIMA/ BAIXO



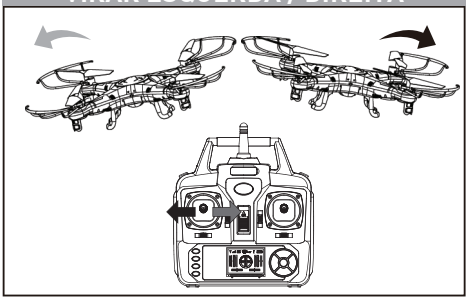
Movimente a Alavanca Esquerda para cima e para baixo, o quadcopter voará para cima e para baixo.

FRENTE / TRÁS



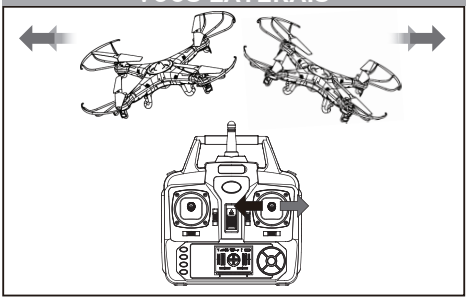
Movimente a Alavanca Direita para cima e para baixo, o quad copter voará para a frente e para trás.

VIRAR ESQUERDA / DIREITA



Movimente a Alavanca Direita para a esquerda e para direita, o quadcopter voará para a esquerda e para direita.

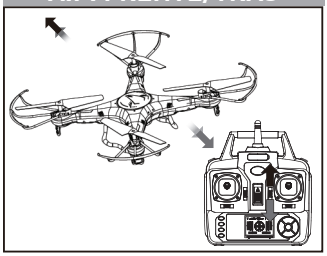
VOOS LATERAIS



Quando o quadcopter continua a voar para a Direita/Esquerda deverá pressionar o botão de ajuste indicado.

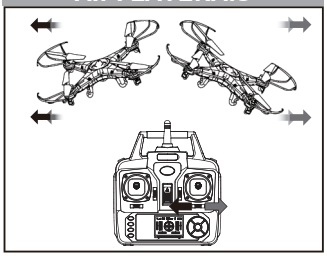
OPERAÇÃO DE ALTA-PRECISÃO

A.P. FRENTE/TRÁS



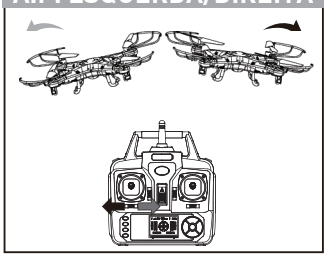
Quando o quadcopter continua a voar para a Frente/Trás, deverá corrigir pressionando o botão de ajuste indicado para cima/baixo.

A.P. LATERAIS



Quando o quadcopter continua a voar para lateral esquerda/direita, deverá corrigir pressionando o botão de ajuste indicado para esquerda/direita.

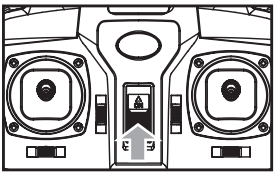
A.P. ESQUERDA/DIREITA



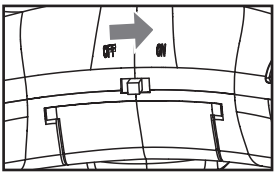
Quando o quadcopter continua a rodar para a esquerda/direita, deverá corrigir pressionando o botão de ajuste indicado para esquerda/direita.

INTRODUÇÃO ÁS FUNÇÕES DO DRONE

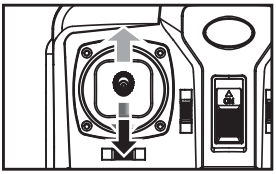
Proteção de baixa-voltagem:
Quando a bateria Quadcopter não for suficiente, os rotores irão interromper o fornecimento de energia. Preservando a energia da bateria de forma automática.
Proteção de Curto-circuito:
Quando as hélices do Quadcopter colidirem ou encravarem, o sistema de controle vai parar automaticamente o fornecimento de energia dos rotores, por favor volte a sincronizar o sinal de voo.
Função de Reinício:
Em caso de alterações no vôo ou vôo fora de ordem, restaure as configurações para o padrão de fábrica através dos seguintes métodos:



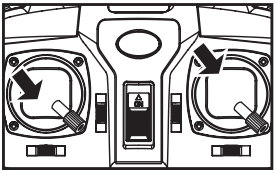
1• Desloque o interruptor de energia do comando para a posição ON.



2• Desloque o interruptor de energia do quadcopter para a posição ON



3• Quando o sinal de luz do quadcopter alterar o piscar do rápido para lento, por favor coloque a alavanca esquerda para a posição mais frontal, de sguida puxe-a para a posição mais para trás. O indicador de luz do quadcopter irá voltar a piscar de forma normal.



4• CORREÇÃO DE POSIÇÃO HORIZONTAL
Coloque o quadcopter em posição horizontal, de seguida movimento ambas as alavancas para a posição mais para trás e para a direita por cerca de 2-3 segundos, o indicador do quadcopter irá alterar o piscar do normal para o rápido; Depois de 2-3 segundos, o indicador irá voltar o piscar normal, isto significa que o processo de reinício foi concluído com êxito.

PEÇAS / PARTES - IDENTIFICAÇÃO

Para facilitar o pedido de peças, atribuimos nomes e códigos a cada uma das peças disponíveis para aquisição. Você pode comprar estas peças através do nosso serviço SPV: spv@ajaguiar.com

X8W-01 Estrutura Superior (Branco / Preto)

X8W-02 Estrutura Inferior (Branco / Preto)

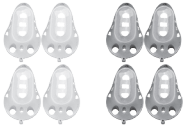
X8W-03 Trens de Aterragem (Branco / Preto)

X8W-04 Estr. Proteção (Branco / Preto)

X8W-05 Hélices de Rotação (Branco / Preto)

X8W-06 Hélices de Reversão (Branco / Preto)

X8W-07 Peças de Ornamento (Branco / Preto)



X8W-08 Proteções de Motor (Branco / Preto)

X8W-09 Engrenagens

X8W-10 Motor A

X8W-11 Motor B

X8W-12 Estrura Suporte

X8W-13 Capas de Hélices

X8W-14 Proteções de eixo

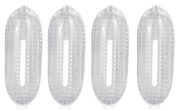
X8W-15 Base do recetor

X8W-16 Capas Bateria (Branco / Preto)

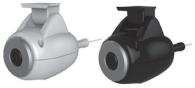
X8W-17 Placa de Circuito

X8W-18 Bateria

X8W-19 A/B Carregador & Balanceador



X8W-20 Capas de Luzes



X8W-21 Câmera Wi-Fi (Branco / Preto)

X8W-22 Apoio de Dispositivo Móvel (Mola)

X8W-23 Comando

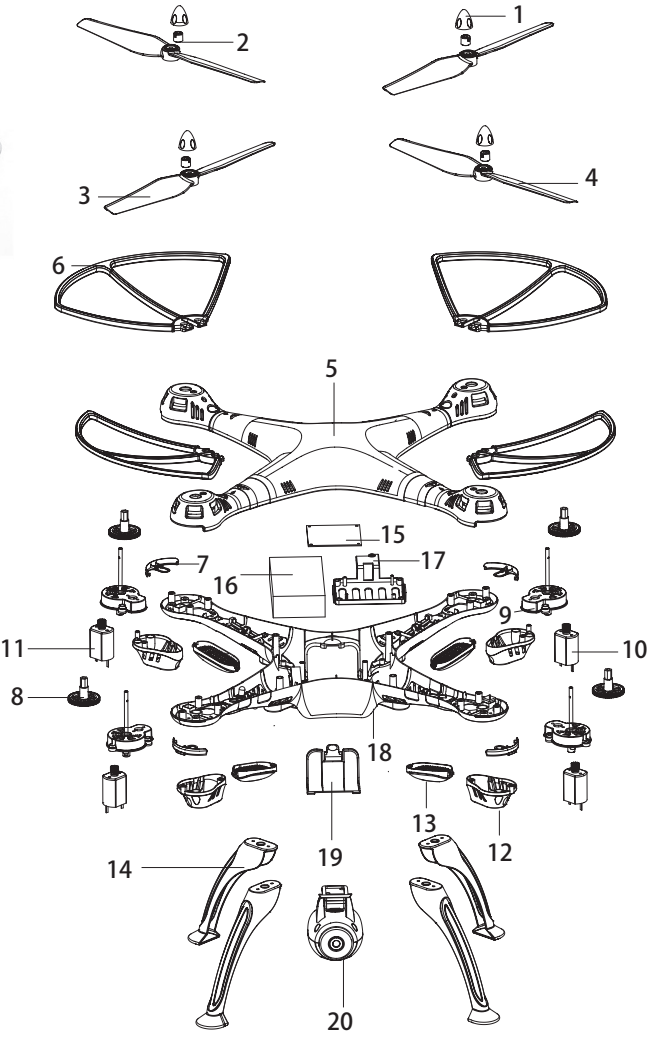
X8W-24 Eixo de Ferro

Peças disponíveis em: **www.giros.pt**

DIAGRAMA DO DRONE

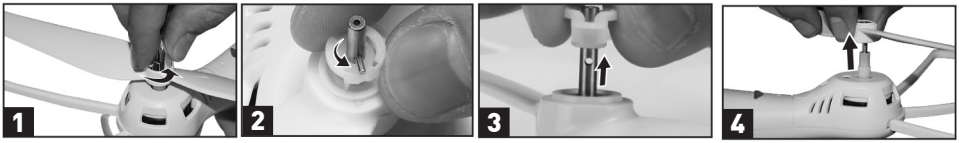
Diagrama Descritivo das partes que compõem o drone

Cód.	Descrição	Qnt.
01	Capas de Hélices	4
02	Proteções de Eixo	4
03	Hélices de reversão	2
04	Hélices de rotação	2
05	Estrutura Superior	1
06	Proteções de Hélices	4
07	Peças de Ornamento	4
08	Motor de Rotação	4
09	Estrutura de Hélices	4
10	Motor de Reversão	2
11	Engrenagem	2
12	Capas de Motor	4
13	Capas de Luzes	4
14	Trens de Aterragem	4
15	Placa de circuito	1
16	Bateria	1
17	Base do Recetor	1
18	Estrutura Inferior	1
19	Capa Bateria	1
20	Câmera Wi-Fi	1



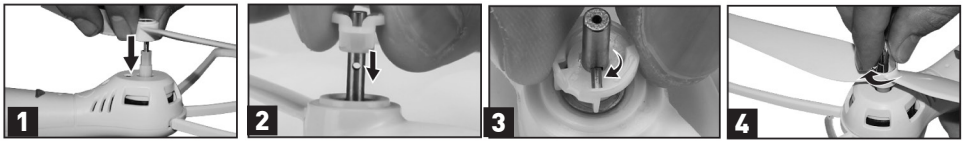
RETIRAR / COLOCAR HÉLICES

RETIRAR HÉLICES



1. Depois de retirar a capa de proteção, Retire a Hélice rodando no sentido anti-relógio.
2. De seguida, rode a proteção de eixo cerca de 90º no sentido do anti-relógio (imagem 2).
3. Puxe com cuidado o eixo de Ferro como demosntrado na imagem 3.
4. Agora, poderá retirar a Hélice (imagem 4)

COLOCAR HÉLICES

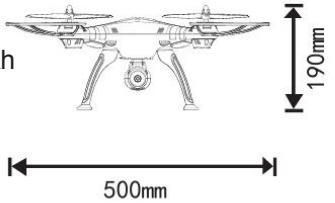


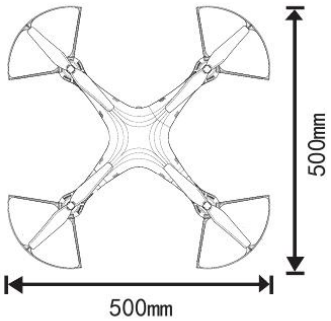
1. Coloque a Hélice.
2. Coloque a Proteção de Eixo, no alinhamento correto.
3. Certifique que aperta o Eixo de Ferro corretamente, movendo-o no sentido do Relógio.
4. Deppois de colocado aperte a Hélice no sentido do relógio. E coloque a Capa.

Problema	Causa	Solução
Não Responde	1. A bateria do quadcopter não tem energia suficiente. 2. A bateria do comando não tem energia suficiente. 3. A sincronização do comando não corresponde á do quadcopter.	1. Carregue a bateria do quadcopter. 2. Carregue ou substitua as pilhas se necessário. 3. Sincronize novamente a ligação entre o comando e o quadcopter.
Está Lento e não responde/tem uma navegação difícil	1. Energia Insuficiente no comando. 2. Um comando nas proximidades está a utilizar a mesma frequência.	1. Carregue ou substitua as pilhas se necessário. 2. Utilize-o fora do alcance da outra nave.

MEDIDAS

Comprimento: 50 cm
Largura: 50 cm
Altura: 19 cm
Bateria: 7.4V/2000mAh





FPV REAL-TIME X8W

4 CHANNEL REMOTE CONTROL QUADCOPTER

MANUAL DEL USUARIO

+14

HEADFREE | 360° Eversion | 6AXIS Stabilization System | 2PM CAM Equipment | 2.4 GHZ | Wi-Fi Transmission

CARACTERÍSTICAS

SYM0X8W

Cámara 2 Mpx
4 canales: Esq.-derecha/abajo-arriba/lateral/Front-Back
Rotación Función Especial 360º incluido
Incluye función de las luces: luces de flash en vuelo
Tiempo de carga: +/- 200 minutos
Tiempo de vuelo: hasta 7 minutos

Control de distancia: hasta 50 metros
Frecuencia: 2.4 Ghz
Batería recargable: 7.4V 2000mAh Li-PO
Baterías del mandato: 4x AA LR6 no incluidas
Mando y cable de carga USB incluido.
Dimensiones Drone: 50 x 50 x 19 cm

ES

giroo®

SYMA® RADIO-CONTROLLED PRODUCT

¡ADVERTÊNCIA!

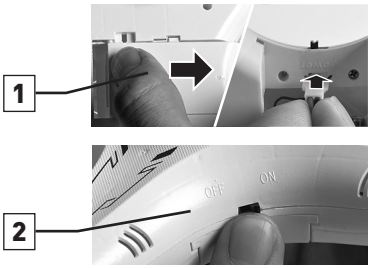
1 • Este producto no es un juguete! Para utilizar el avión no tripulado se recomienda que el usuario ha de 14 años y / o acompañados por un adulto.
2 • El producto debe ser utilizado siguiendo las instrucciones de este manual y tener una experiencia de vuelo.
3 • Vuelo Espacial - debe utilizar el dispositivo en una zona libre, que permite el uso del mando a distancia dentro del campo de visión del usuario.
4 • Asegúrese de que el cable de carga USB es único y respeta las normas del fabricante.

TENER EN CUENTA

1. Mantenga alejado de las personas, animales u obstáculos.
2. Manténgalo alejado de ambientes húmedos.
3. Utilice el producto correctamente y evitar el uso de su cuenta.
4. Mantenga alejado de las carreteras, caminos y mucho movimiento.
4. Mantener alejado de fuentes de calor, podría dañar la estructura.
5. Compruebe por favor el interruptor ON / OFF. Siempre revise la posición del interruptor al iniciar / terminar su uso.

SINCRONIZAR ANTES

SINCRONIZA TU DRONE CON MANDO:

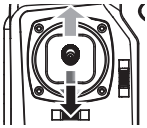


1 • Abra el compartimiento de la batería en el avión no tripulado y colocar el cable de conexión (1).

2 • Conecte el interruptor Drone (2) (que se encuentra en la estructura central / bajo) moviendo el interruptor a la posición ON.

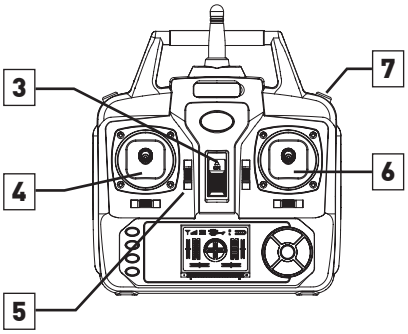
3 • Conexión del disparador remoto (3) (centro de mando) moviendo el interruptor a la posición ON.

4 • Mueva la palanca a la izquierda (4) al frente ↑ y detrás ↓ hasta que escuche una señal (señal sonora).



Cuando las luces de aviones no tripulados dejan de parpadear, logró sincronizar la conexión entre el zumbido y el Comando.

SI LA ENERGÍA DE LA BATERÍA ES BAJO, LA DISTANCIA DE ALACANCE DEL MANDO DISMINUYE.

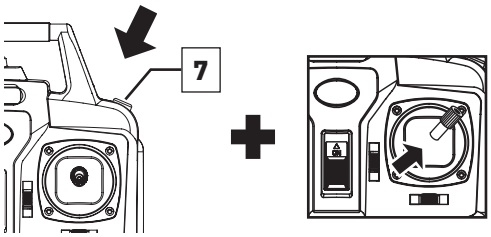


ROTACIÓN MOVIMIENTO 360º

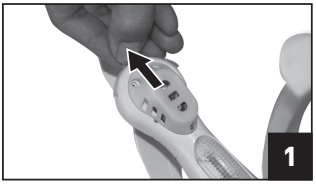
1 • Asegúrese de que el drone está volando de forma estable en un espacio abierto y una altura / distancia superior a 3 metros del suelo.

2 • Mueva la palanca derecha a la esquina superior derecha y haga clic en la parte superior / derecha (7).

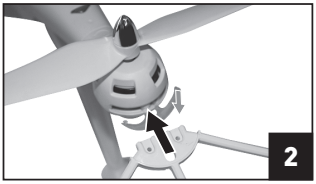
El Drone hará una rotación de 360 °.



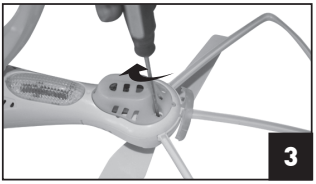
INSTALAR PROTECCIONES



1 • Retire la pieza como se muestra en la imagen.

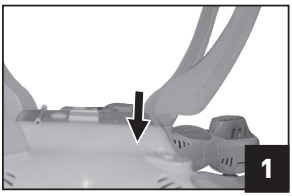


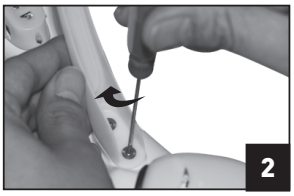
2 • Inserte la pieza, como se muestra en la imagen.



3 • Pulse las protecciones con el destornillador en sentido horario.

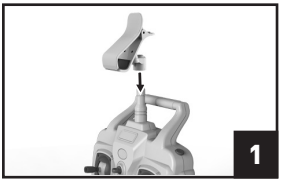
INSTALAR LOS TRENES



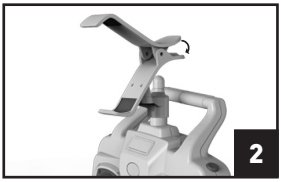


1 • Introduzca el tren de aterrizaje sobre la base de la estructura Quadcopter, como se muestra en la imagen 1.
2 • Pulse los trenes a la estructura con la llave en sentido horario destornillador.

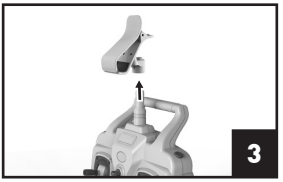
INSTALAR SOPORTE PARA DISPOSITIVO MÓVIL



1 • Coloque el orificio de soporte al mando de la antena.

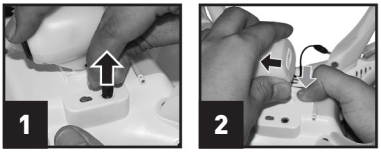


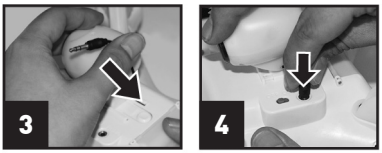
2• Presione para la base de la antena, asegurándose de que esté bien sujeto.



3 • Para retirar, gire ligeramente el soporte y tire de la celebración en el zócalo.

INSTALAR Y QUITAR LA CÁMARA





DESINSTALAR CÁMARA
1 • Desconecte el cable de la cámara drone **IMAG.1**.
2 • Presione el pestillo de la base de la estructura del drone y al mismo tiempo tirar de la cámara **IMAG.2**

INSTALAR LA CÁMARA
1 • Mueva la cámara como se indica **IMG.3**
2 • Conecte el cable de la cámara al drone como se indica en **IMG.4**.

FUNCIÓN WI-FI (Tiempo Real)

INSTALACIÓN DEL SOFTWARE

ANDROID (para dispositivos con Android 4.1 o superior)

Descargue la aplicación en www.symatoys.com o escanear a través del código de instalación de software Syma FPV en el embalaje / o la última página de este manual.

Además, podrá realizar buscará por: Syma FPV en su Google Play Store.

Apple iOS (para dispositivos con iOS 5.0 o superior)

Descargue la aplicación en www.symatoys.com o escanear a través del código de instalación de software Syma FPV en el embalaje / o la última página de este manual.

Además, podrá realizar buscará por: Syma FPV en su tienda de Apple.

INSTRUCCIONES DE CONEXIÓN

1. Abra el Syma Aplicación FPV.
2.Haga clic en el botón "START"
3. Aparecerá la imagen.

QUADCOPTER

Cuando conecte el Quadcopter, la luz indicadora de la FVP es verde.

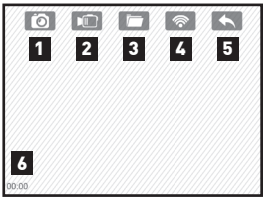
La luz cambia a rojo y parpadea después de 20segundos en el proceso de espera para la conexión al dispositivo móvil (por ejemplo:. Teléfono móvil).

EN SU DISPOSITIVO MÓVIL (y:. Teléfono móvil)

Haga clic en "Configuración" desde su dispositivo móvil (por ejemplo:. Teléfono móvil), conecte su red Wi-Fi, busque en sus marcadores para "FPV WIFI ****", haga clic en el enlace y esperar hasta que el hacerlo "conectado "lo que indica que la conexión se ha logrado, ahora salir de" definiciones ".

Abra la aplicación de Syma FPV, haga clic en el botón "START" y entrar en el interfaz de control. La imagen captada por la cámara debería aparecer en su pantalla. El Wi--Fi debe ser máxima, debido a la proximidad a la Quadcopter.

INTERFAZ DE LA APLICACIÓN:



1. Fotografía
2. Vídeo
3. Carpeta de almacén
4. Wi-Fi de la señal
5. Volver
6. Tiempo

FOTOS Y VIDEO (EN TIEMPO REAL)

FOTO Y VIDEO: Cuando está conectado a Wi-Fi puede utilizar la interfaz de la cámara para tomar fotos y grabar vídeo en tiempo real haciendo clic en los iconos correspondientes. Los archivos se guardan en la carpeta de almacenamiento.

INSTRUCCIONES IMPORTANTES

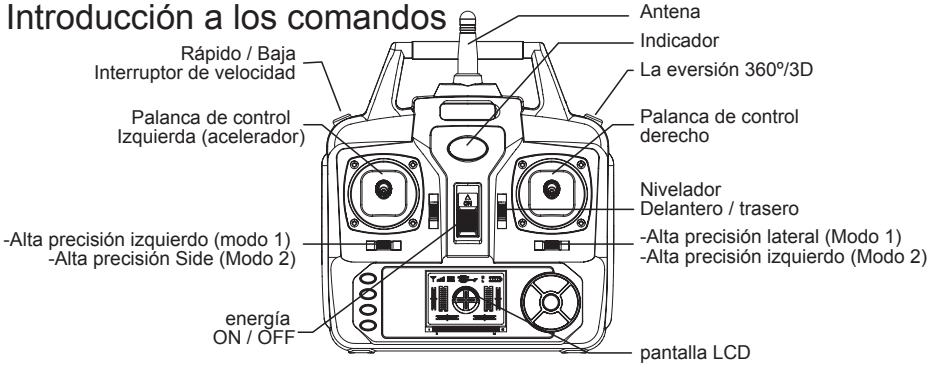
1• Este producto no es un juguete, sino un dispositivo que requiere la integración mecánica y electrónica con características aerodinámicas y de transmisión de alta frecuencia. Se requiere un montaje correcto, a fin de evitar accidentes.
El usuario debe operar / administrar de forma segura. Tenga en cuenta que no asume ninguna responsabilidad por el mal manejo del producto, ya que esto puede provocar lesiones graves o daños al producto.
2 • El producto debe ser utilizado por possoas capaces de seguir las instrucciones de este manual y tener una experiencia de vuelo. No debe ser menor de 14 años.
3 • Vuelo Espacial - debe utilizar el dispositivo en una zona libre, que permite el uso del mando a distancia dentro del campo de visión del usuario.
4 • Una vez comprado el producto, debe seguir las instrucciones de este manual, y cumplir con los términos de la garantía dada por el vendedor.
5 • Si se produjo un problema durante el tiempo de uso, funcionamiento o reparación, por favor póngase en contacto con la tienda donde adquirió el producto. También puede ponerse en contacto con nuestro servicio-post-venta: spv@ajaguiar.com

¡ADVERTENCIAS!

Este modelo de vuelo de R / C se debe utilizar con precaución. Por favor, asegúrese de operar fuera de los grupos de personas , animales u obstáculos que pueden ser susceptibles a las lesiones. TENGA EN CUENTA LAS montaje / condiciones de la modelo, una instalación defectuosa, modelo de daños o la conexión incorrecta de los equipos de control de procesos electrónicos, pueden causar daños. SER PREVENTIVO - Tenga en cuenta la seguridad de vuelo , tenga cuidado al manejar y evaluar los elementos que lo rodean con el fin de evitar posibles accidentes , tenga siempre cuidado , los accidentes pueden ocurrir por su negligencia .

1 . Mantener alejado de las personas , los animales o los obstáculos.
2 . Manténgalo alejado de los ambientes húmedos.
3 . Utilice este producto correctamente y evitar el uso de su cuenta.
4 . Manténgalo alejado de las carreteras , caminos y mucho movimiento .
4 . Mantener alejado de fuentes de calor podría dañar la estructura.
5 . Marque el interruptor ON / OFF. Compruebe las siguientes imágenes , una identificación / colocación correcta del parámetro puede provocar la pérdida de control del modelo, y podría afectar su seguridad y la de los demás . Por favor, compruebe siempre la posición del interruptor cuando se inicia el uso / fin .

CONOCE EL MANDO



Instalação de baterias no comando

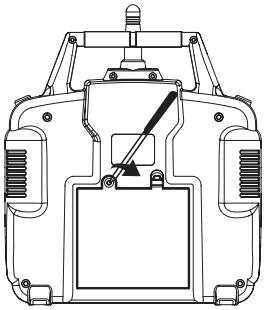


Figura 1

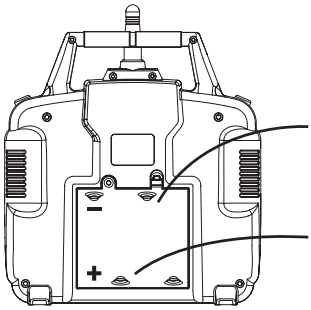
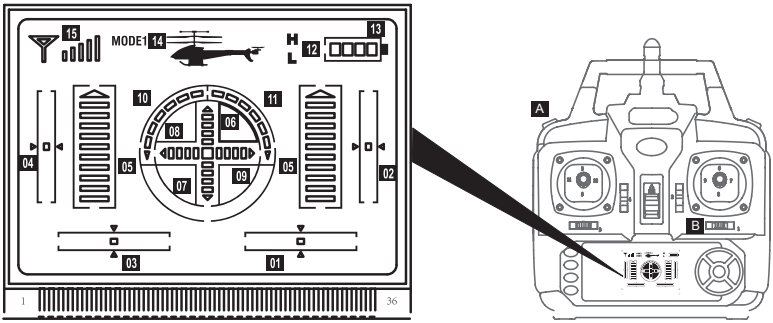


Figura 2

1.Use un destornillador para quitar los tornillos de la parte posterior del teléfono, abra la tapa de la batería (Figura 1).
2. Instale 4 baterías "AA" (no incluidas) en la parte posterior del auricular, y después coloque la tapa de la batería y apriete los tornillos (Figura2).

1. Instale las pilas con la polaridad correcta.
2. No mezcle pilas nuevas y viejas.
3. No mezcle diferentes tipos de pilas.

TECLADO DE CONTROL REMOTO Y MANUAL LCD

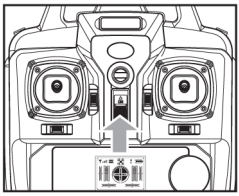


01. Alta precisión lateral: Vínculo con el hogar en el centro. (Va hacia la izquierda / derecha en el Modo 2)
02. De alta precisión hacia delante / atrás: Vínculo con el hogar en el centro.
03. Alta precisión Izquierda / derecha:. Conexión inicial al centro (Mover lateralmente en Modo 2)
04. Palanca del acelerador de alta Precisión: Vínculo con el hogar en el centro.
05. Acelerador: Vínculo con el hogar en el nivel inferior. (Acelerador de izquierda / derecha)
06. Movimientos Delanteros: Conecta al nivel más bajo (el centro de la plaza).
07. Movimientos traseras: Activa en el nivel inferior. (En el centro de la plaza
08. Movimiento lateral derecho: la conexión inicial en el nivel inferior. (En el centro de la plaza)
09. Movimientos lateral izquierdo: Activa en el nivel inferior. (En el centro de la plaza)
10. Gire a la izquierda: Tire de la palanca de la izquierda a la izquierda, el Quadcopter se levantará y moverse rápidamente hacia la izquierda.
11. Gire a la derecha: Tire de la palanca derecha hacia la derecha, el Quadcopter se levantará y moverse rápidamente hacia la derecha.
12. Velocidad rápida / lenta: Pulse el botón "A" durante unos segundos para seleccionar entre el modo rápido y lento. "H" significa velocidad y "L" de baja velocidad.
13. Identificador de la Energía: Según su comado batería.
14. Por lo que establecer, cuando el servicio comienza a utilizar. Cuando cambie al modo 2, por favor, mantenga el botón del "B" a la derecha, luego gire el mando, el modo cambiará en la pantalla LCD. Los mismos pasos para la función MODE 1.
15. Señal de Indicación: Normalmente en pantalla completa.

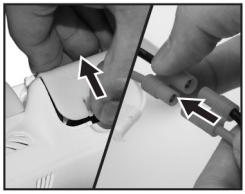
CONTENIDO

- Quadcopter / Drone
- Control 2.4G
- Juego de cargador
- Guía Del Usuario
- Destornilladores
- Hélices
- Tornillos
- Trenes de aterrizaje
- Hélices Protectores
- Wi-Fi Cámara
- Soporte de dispositivos móviles

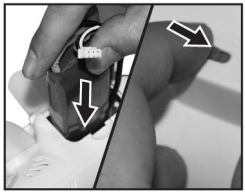
PREPARADO PARA VOLAR



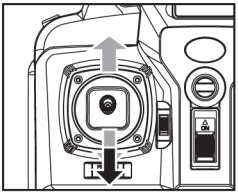
Paso 1: Encienda el interruptor ON / OFF en el mando.

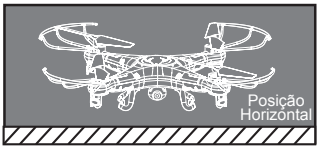


Paso 2: Abra el compartimiento de la batería en la Quadcopter y conecte el cable.



Paso 3: Cierre el compartimiento de la batería y conecte el Quadcopter.





Consejos:
Cuando la sincronización se inicia como Quadcopter mantenerla en posición horizontal para iniciar un vuelo estable

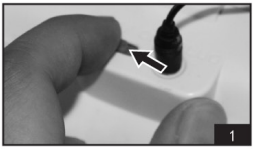
Paso 4: Empuje la palanca hacia adelante (como máximo) y tire de él hacia atrás (como máximo). Oye un sonido claro de esa manera Quadcopter entró en el pre-vuelo.

ATENCIÓN:

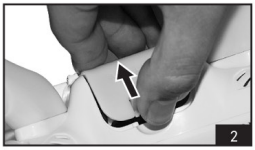
1. Cuando el indicador de encendido en el mando está permanentemente conectado, incluso si aparece el indicador en el helicóptero de cuatro a parpadear lentamente, esto significa que no se logró la conexión. Mando y quad Desconecte helicóptero por el cambio a la posición OFF, reiniciar los pasos 1, 2 y 3.
2. Quad helicóptero Si usted se inclina hacia un lado, con movimientos bruscos o espiral que gira, por favor desconecte el mando y helicóptero quad colocando el interruptor en la posición OFF, reiniciar los pasos 1,2 y 3.
3. Indicador Cuando el helicóptero quad permanece parpadeando significa que poco a poco entró en el modo de bajo consumo, lo que reduce la velocidad. Por favor, dejen su uso y recarga de entre 60 a 70 minutos.

DRONE CARGA DE LA BATERÍA

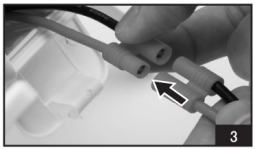
QUITAR Y PONER LA BATERÍA



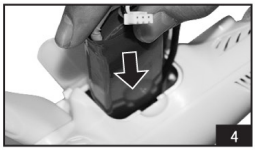
1. Coloque el interruptor de Quadcopter ON / OFF en OFF.



2. Abra la tapa de la batería.

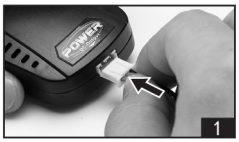


3. Conecte el cable de la batería al cable equilibrador.



4. Después de la carga colocarlo y cierre el compartimento.

CARGA DE LA BATERÍA



1. Conectar la batería al equilibrador y conectar este al cargador.

2. Conecte o carregador á tomada de energia.

CARGA EQUILIBRADA

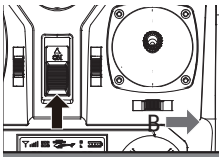
1. **Conectar la batería al equilibrador**. En equilibrador **verá una luz roja**.
2. Cuando esté correctamente conectada, encienda el equilibrador al cargador y conectarlo a la toma de corriente. En lo equilibrador la luz cambiará al color pra verde, que indica el inicio de la carga. Cuando la luz verde se apaga, significa que la batería está cargada.

Tiempo de carga: + -200 min - Tiempo de vuelo: + - 7 minutos!

⚠ ADVERTENCIAS! CUIDADO DE LA BATERÍA

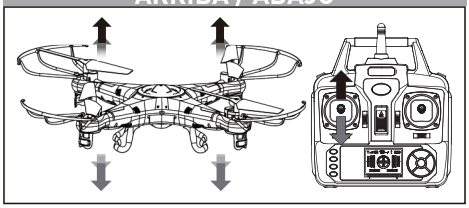
1. Durante la carga, coloque este producto en un lugar seco y ventilado o manténgalo alejado de fuentes de calor o explosivos.
2. Durante la carga, retire las pilas quad-helicóptero. Todo el proceso de carga debe estar bajo la supervisión de un adulto, a fin de no provocar un accidente.
3. Después de usar el quad-helicóptero, por favor, no carregque la batería, será caliente, deje que se enfríe. De lo contrario, puede dañar la batería o un peligro de explosión.
4. Durante el proceso de carga de la batería, una caída o choque por elementos externos deben ser evitados. De lo contrario, podría provocar un cortocircuito en la batería y por lo tanto constituyen un peligro.
5. Por razones de seguridad, asegúrese de que el cable de carga USB es único y respeta las normas del fabricante. Cuando se utiliza la batería durante un período prolongado de tiempo, se envejece o se hinchan, por favor hacer un reemplazo en el tiempo.
6. Cuando la batería está completamente cargada, si no fuera el cargador durante un largo período de tiempo, la batería puede descargarse de forma automática, lo que puede causar un daño permanente a la batería. Con el tiempo el proceso de carga o descarga puede reducir la vida de uso de las baterías.

MODOS Y LAS INSTRUCCIONES DEL MANDO



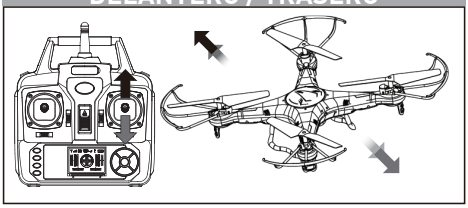
El comando tiene dos modos, el modo 1 y el modo 2, de acuerdo con la opción de cada usuario. Mantenga pulsado el botón B a la derecha, luego gire la perilla para cambiar a Modo 1 o Modo 2.

ARRIBA / ABAJO



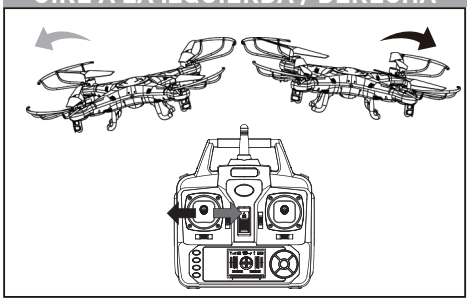
Mover la palanca a la izquierda, arriba y abajo, la Quadcopter volar arriba y abajo.

DELANTERO / TRASERO



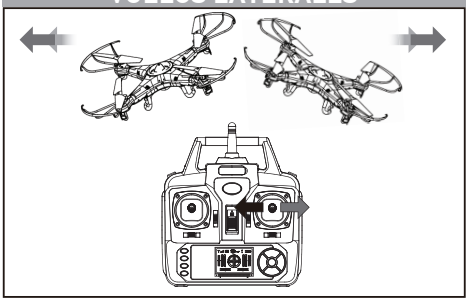
Mueva la palanca a la derecha, arriba y abajo del helicóptero quad volará hacia delante y hacia atrás.

GIRE A LA IZQUIERDA / DERECHA



Mueva la palanca de la derecha, la izquierda y la derecha, la Quadcopter volar a izquierda y derecha.

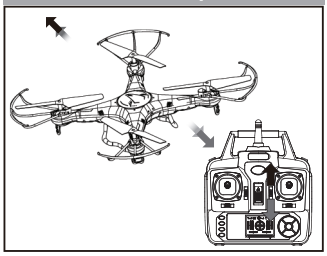
VUELOS LATERALES



Cuando Quadcopter sigue volando a la derecha / izquierda, debe presionar el botón indicado.

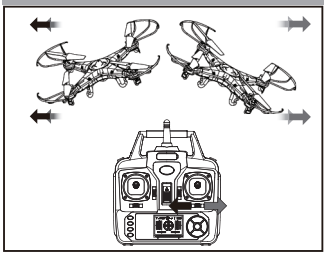
LA OPERACIÓN DE ALTA PRECISIÓN

A.P. DELANTERO / TRASERO



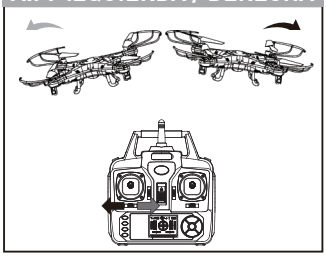
Cuando Quadcopter sigue volando al frente / trasero, debe corregir presionando el botón de ajuste se muestra arriba / abajo.

A.P. LATERALES



Cuando Quadcopter sigue volando izquierda / derecha, debería corregir presionando el botón indicado para izquierda / derecha.

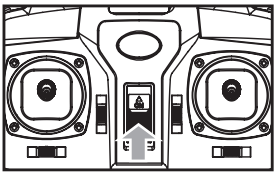
A.P. IZQUIERDA / DERECHA



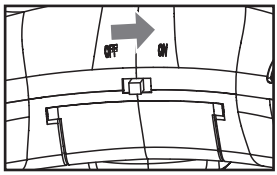
Cuando Quadcopter sigue girando de izquierda / derecha, debería corregir presionando el botón indicado para izquierda / derecha.

INTRODUCCIÓN A LAS FUNCIONES DEL DRONE

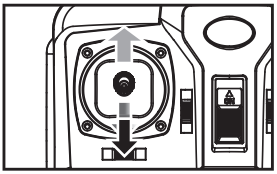
Protección de baja tensión:
Cuando la batería del drone no es suficiente, los rotores se interrumpe la alimentación eléctrica. La preservación de energía de la batería de forma automática.
Protección del cortocircuito:
Cuando las hélices Quadcopter chocan o interferencia, el sistema de control se detendrá automáticamente la fuente de alimentación de los rotores, vuelva a sincronizar la señal de vuelo.
Función de reinicio:
En caso de cambios en el vuelo o volar fuera de orden, restaurar la configuración predeterminada de fábrica a través de los métodos siguientes:



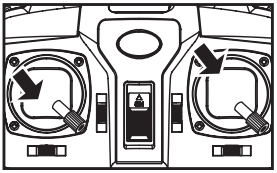
1• Mueva el interruptor de encendido del mando a la posición ON.



2• Mueva el interruptor de encendido en la posición ON Quadcopter



3• Cuando la luz de la señal de Quadcopter cambiar el parpadeo rápido a lento, por favor ponga la palanca izquierda a la posición más delantera de sguida tire a la posición hacia atrás. La luz indicadora se encenderá Quadcopter parpadear normalmente.



4• CORRECCIÓN DE LA POSICIÓN HORIZONTAL
Ponga Quadcopter en posición horizontal, a continuación, mueva las dos palancas en su posición más hacia atrás y hacia la derecha durante unos 2-3 segundos, el indicador cambiará Quadcopter parpadeo de normal a ayunar; Después de 2-3 segundos, la pantalla volverá parpadeo normal, esto significa que el proceso de restablecimiento se ha completado correctamente.

PIEZAS

Para facilitar el pedido de piezas, asignamos nombres y códigos para cada una de las piezas disponibles para su compra. Usted puede comprar estas piezas a través de nuestro servicio de SPV: spv@ajaguiar.com

X8W-01 Estructura Superior (Blanco / Negro)

X8W-02 Estrutura Inferior (Blanco / Negro)

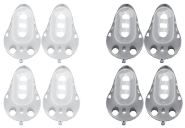
X8W-03 Trenes de aterrizaje (Blanco / Negro))

X8W-04 Estr. protección (Blanco / Negro)

X8W-05 Hélices Rotación (Blanco / Negro)

X8W-06 Hélices Reversión (Blanco / Negro)

X8W-07 Partes Adorno (Blanco / Negro)



X8W-08 Protecciones(motor) (Blanco / Negro))

X8W-09 Engranajes

X8W-10 Motor A

X8W-11 Motor B

X8W-12 Estructura de Apoyo de Hélice

X8W-13 Casos de Hélices

X8W-14 Protecciones del Eje

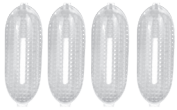
X8W-15 Receptor Base

X8W-16 Cascos batería (Blanco / Negro)

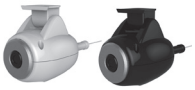
X8W-17 Placa De Circuito

X8W-18 Batería

X8W-19 A/B cargador y Equilibrador



X8W-20 Luces cubiertas



X8W-21 Cámara Wi-Fi (Blanco / Negro)

X8W-22 Soporte de dispositivos Móvil

X8W-23 Mando

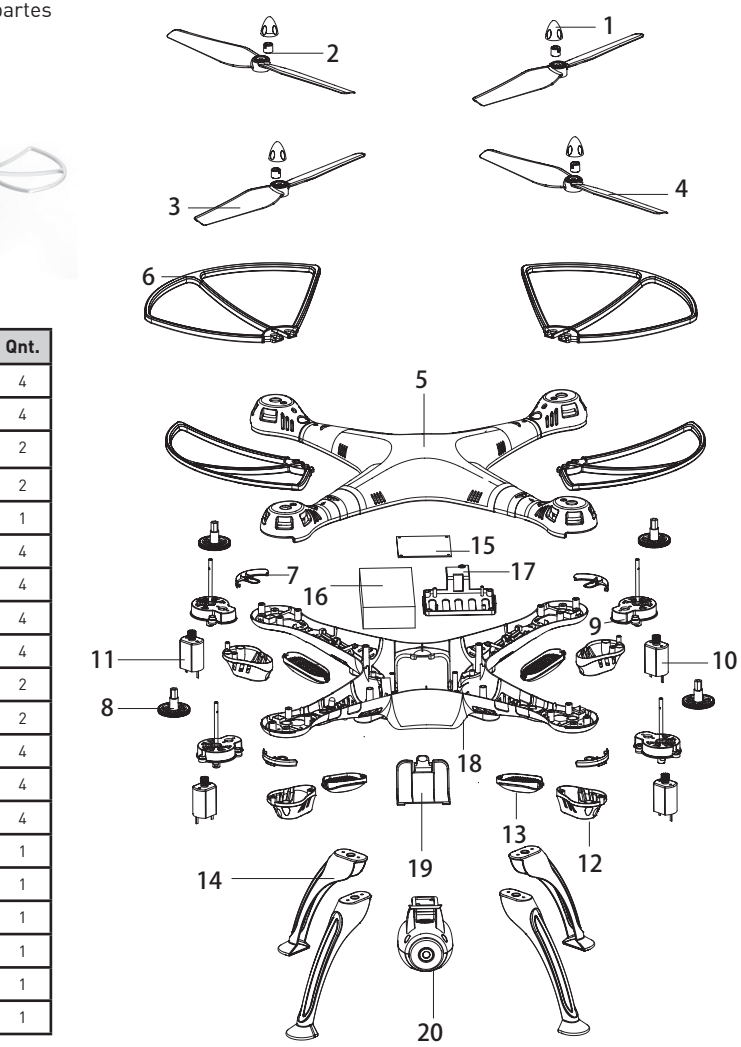
X8W-24 Hierro Eje

Partes en: **www.giros.pt**

DIAGRAMA DE DRONE

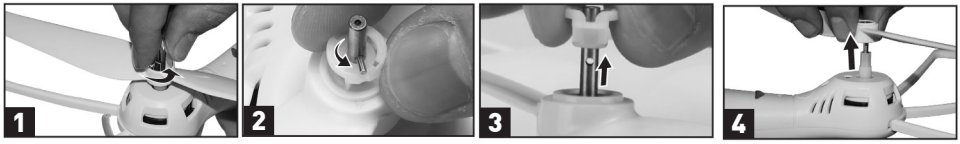
Diagrama descriptivo de las partes que componen el drone

Cód.	Descripción	Qnt.
01	Cubre Hélices	4
02	Protecciones del Eje	4
03	Hélices reversión	2
04	Hélice de Rotación	2
05	Estructura Superior	1
06	Protecciones Hélices	4
07	Partes Adorno	4
08	Motor de Rotación	4
09	Estructura de Hélices	4
10	Reversión del motor	2
11	Engranaje	2
12	Cubiertas del motor	4
13	Cubiertas Luces	4
14	Trenes de aterrizaje	4
15	Placa de circuito	1
16	Batería	1
17	Receptor Base	1
18	Estructura inferior	1
19	Tapa De La Batería	1
20	Cámara Wi-Fi	1



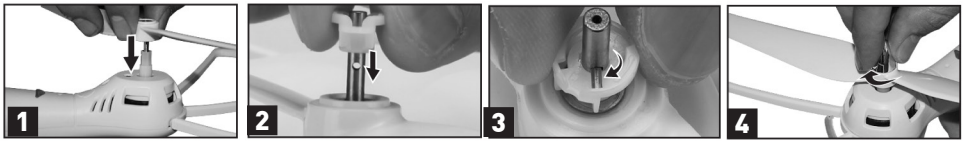
RETIRE / COLOQUE HÉLICES

RETIRE HÉLICES



1. Después de retirar la cubierta protectora, Retire la hélice girando sentido de las agujas del reloj.
2. A continuación, gire el eje de protección alrededor de 90 ° hacia el anti-reloj (imagen 2).
3. Tire suavemente el eje de hierro como demosntrado en cuadro 3.
4. Ahora puede quitar la hélice (foto 4)

COLOQUE HÉLICES

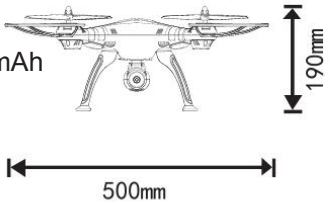


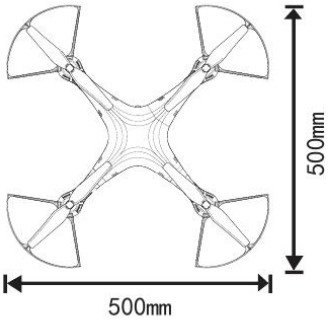
1. Coloque la hélice.
2. Coloque el eje de protección en la alineación correcta.
3. Asegúrese de apretar eje Hierro correctamente, moviéndolo hacia el reloj.
4. Deppois colocados para apretar la hélice en sentido horario. Y poner la tapa.

Problema	Causa	Solución
No responde	1. Batería del drone no tiene suficiente potencia. 2. La batería del mando no tiene suficiente energía. 3. La sincronización del mando no corresponde con la del drone.	1. Coloque/recargue la bateria del drone. 2. Cargue o cambie las baterías si necesario. 3. Sincronizar la conexión entre el comando y el Quadcopter de nuevo.
Es lento y no responde / tener una navegación difícil	1. Energía insuficiente en el mando. 2. Otro mando está usando la misma frecuencia.	1. Recargue o cambie las pilas si necesario. 2. Utilice fuera del alcance de la otra nave.

MEDIDAS

Longitud: 50 cm
Ancho: 50 cm
Altura: 19 cm
Batería: 7.4V / 2000mAh





FPV REAL-TIME X8W

4 CHANNEL REMOTE CONTROL QUADCOPTER

INSTRUCTION MANUAL

+14

HEADFREE | 360° Eversion | 6AXIS Stabilization System | 2PM CAM Equipment | 2.4 GHZ | Wi-Fi Transmission

Main characteristics

SYM0X8W

Four-axis structure is applied,which makes the quadcopter more flexible and rapid when flying. It has the characteristics of wind-resistant and can be flied indoor or outdoor.
Built-in 6 axis gyroscope for precise hovering in the sky.
Modular design structure is applied, more simple for assembly and convenient for maintenance.
With 360°3D eversion function and throwing flight function .
Added headless function; WIFI real-time aerial photo
The materials and specification mentioned in this instruction manual or the parts inside this package is for reference only.Our company won't be responsible for any adaption of the outer package.Nor shall we keep our customers informed in advance.Any information updates or changes,please be subject to our website .

EN

giroo®

SYMA® RADIO-CONTROLLED PRODUCT

Safety regulations

1. Please put smaller parts of the aircraft in the place where children can't reach, avoiding from accidents.
2. Power of this aircraft is adequate. Therefore, when flying for the first time, it should push remote control's right/left variable-speed joystick slowly, avoiding from collisions caused by rising aircraft rapidly.
3. After flying, it should turn off remote control's power supply and come close to the aircraft to turn off its power supply.
4. Please don't put battery in high-temperature and heated places(such as fire or nearby electric heating devices).
5. When the aircraft flies, it should maintain 2-3 meters from the user or others, avoiding from crashing into others' head, face or body when it lands.
6. When children operate the aircraft, they should be accompanied with the adult and guided by the adult. Ensure that the aircraft is controlled within the range of operator's (or instructor's) visibility. It is convenient for controlling.
7. Non-rechargeable battery can't charge. As installing or changing battery, please pay attention to the polarity. Don't use a mixture of old and new battery or battery with different types.
8. When it isn't used, it should turn off remote power supply of remote control and aircraft, respectively, and take out the battery in remote control.
9. Power supply terminal can't be short circuit.

Maintenance

1. Use clean soft cloth to clean this product frequently.
2. Avoid from exposure or heating in the sun.
3. Don't put the toy in the water. Otherwise, it'll damage electronic parts.
4. Please check the plug and other accessories at regular intervals. If there is any damage, please stop using it immediately until it is repaired completely.

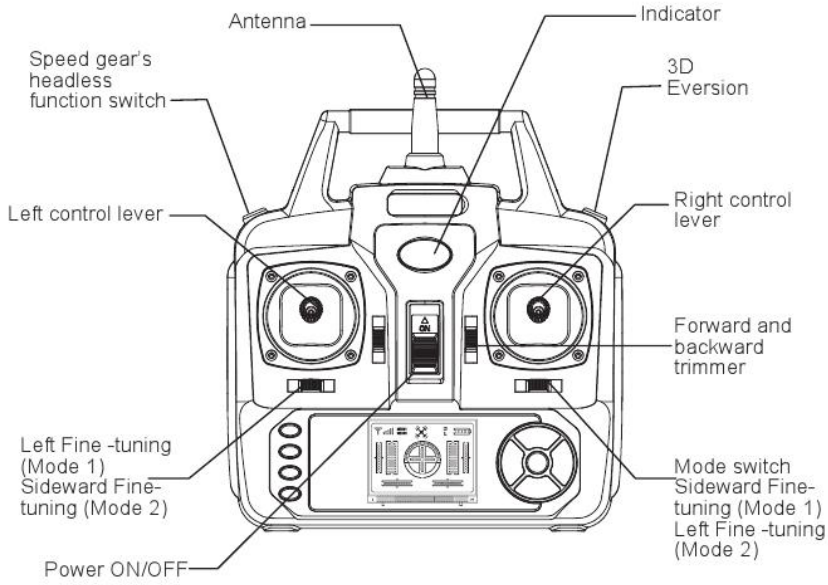
Contents

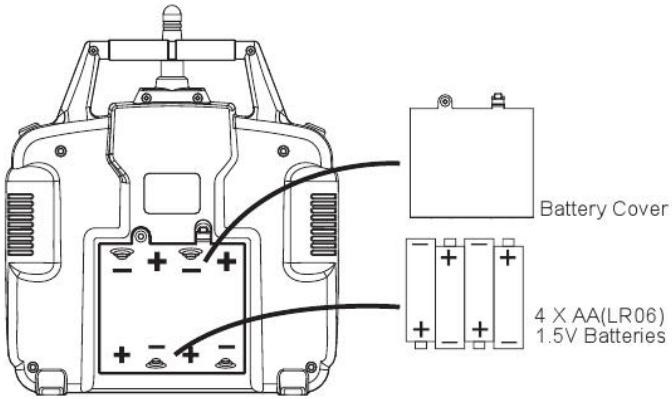
Product included following contents:

- Quadcopter
- 2.4G Remote controller
- Charge box
- Instruction manual
- Protecting frames
- Phone attaching clamp
- Screwdriver
- Landing gear
- WIFI Camera
- Battery
- Screw
- Blade
- Spindle sleeve
- Iron shaft

Get to know your transmitter

Introduction of transmitter:

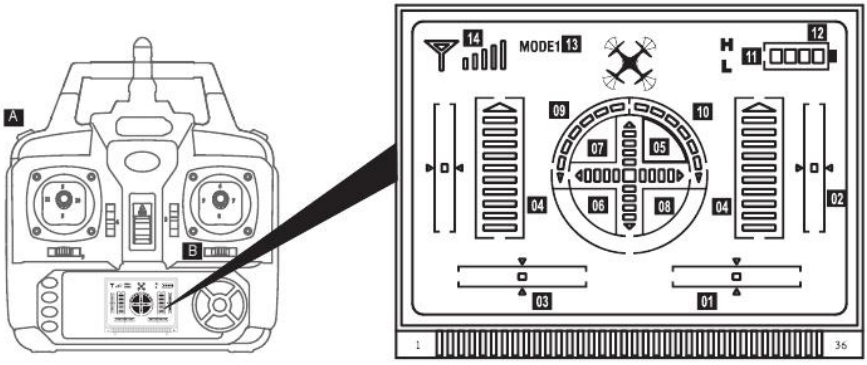

Antenna
Indicator
Speed gear's headless function switch
3D Eversion
Left control lever
Right control lever
Forward and backward trimmer
Left Fine -tuning (Mode 1) Sideward Fine-tuning (Mode 2)
Mode switch Sideward Fine-tuning (Mode 1) Left Fine -tuning (Mode 2)
Power ON/OFF



Installation methods of battery: Open back battery cover of remote control, and put 4 No.5 alkaline batteries in the middle place correctly, according to battery box's pole indication (battery should be available separately).

1.Install batteries with correct polarity.
2.Do not mix old and new batteries.
3.Do not mix different types of batteries.

Remote control keypad and lcd manual



01.Sideward Fine-tuning :Power-on start in the centering.(Be turn Left/Right Fine-tuning in Mode2)

02.Forward/Backward fine-tuning:Power-on start in the middle.

03.Turn Left/Right fine-tuning:Power-on start in centering.(Be Sidewoard Fly Fine-tuning in Mode2)

04.Forward shows:Power-on start in the lowest level.(At the center spuare)

05.Backward shows:Power-on start in the lowest level.(At the center spuare)

06.Right sideward fly shows:Power-on start in the lowest level.(At the center spuare)

07.Left sideward fly shows:Power-on start in the lowest level.(At the center spuare)

08.Turn left: Pull left function lever to left, it will be higher, than quadcopter turn left faster.

09.Turn right: Pull left function lever to right, it will be higher, than quadcopter turn right faster.

10.High/Low speed: Press button “A” for seconds to switch between high speed mode or low speed mode. “H” means high speed and “L” means low speed.

11.Power shows:According to the battery's energy for the controller.

12.Default mode when power-on.When change to MODE 2, please keep pressing button "B" to right than return on the power of transmitter, the MODE on LCD displayer will be changed. Same steps to change to MODE 1 again.

13.Signal shows:Normally to full frame.

Installation steps of aircraft's safety guard

Figure 1

Figure 2

Figure 3

1. Pull out ornamental parts as shown in Figure (1).
3. Press down ornamental parts as shown in Figure (2) and insert guard circle into fuselage interface.
4. Rotate and twist screws in clockwise direction as shown in Figure (3).

Note: Without rigger, rolling effect in flight will be better.

Installation steps of aircraft's foot stands

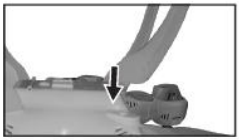


Figure 1

Figure 2

1. Insert foot stands into interface of lower main body as shown in Figure (1).
2. Rotate and twist screws in clockwise direction as shown in Figure (2).

Component installation of WIFI real-time aerial photo

Installation of phone attaching clamp

Figure 1

Figure 2

Figure 3

1. Insert phone attaching clamp by aiming at antenna on remote control. (Figure 1)
2. Press spring of attaching clamp forcibly to resize. (Figure 2)
3. Hold phone attaching clamp and pull out forcibly to disassemble phone attaching clamp. (Figure 3)

WIFI software download and installation

1.Install software

For Android phone, please download from www.symatoys.com or scan two-dimension code to install SYMA FPV software.
For iphone IOS, please download from APP STORE to install SYMA FPV software or scan two-dimension code to install SYMA FPV software.

Warm remind: Two-dimension code is provided in color box packing and back cover of specification to scan.

2. Connection Description

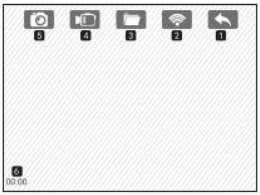
When connecting with model power, indicator light of FPV is green light. Red light flashes slowly after 20 seconds for waiting to connect with the phone. Click “setting” of the phone, open WIFI, find out “FPV WIFI ****” in WIFI searching list, click connection until it appears “connected”, indicating successful connection, and now exit setting option. Open SYMA FPV software, click “START” button” and enter into control interface. Image is showing on phone screen. WIFI signal is full, showing the strongest signal right now.

1.Open the software SYMA FPV.

2.Click the “START” button.

3.Image is showing on the screen.

3. Icon description of real-time interface



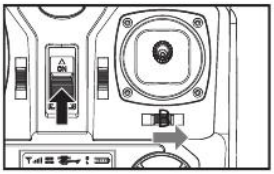
1. Return
2. WIFI signal
3. Phone and video check
4. Video
5. Photograph
6. Time display

4. Real-time aerial photo

Photo & video: When WIFI camera stays in normal state, click photo or video icon on the real-time interface to take pictures or video (files of photo or video can be checked in the folder of “photo and video check”.)

Controller modes & instructions

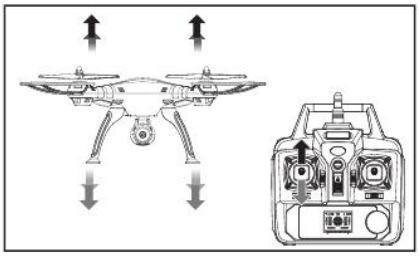
The transmitter built-in two modes, Mode 1 & Mode 2, in line with different customer's usage pattern. Keep pushing button B to right, than turn on the transmitter power to change Mode 1 or Mode 2.



MODE 1

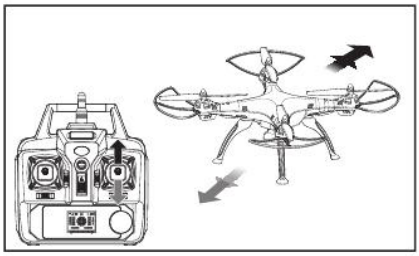
Operating direction

Hover up and down



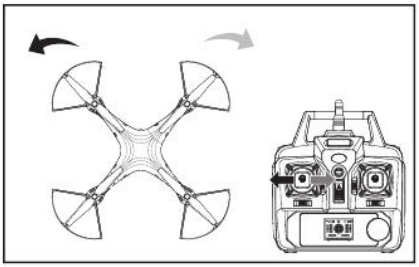
Push the throttle up or down, the quadcopter flies upward or downward.

Forward and backward



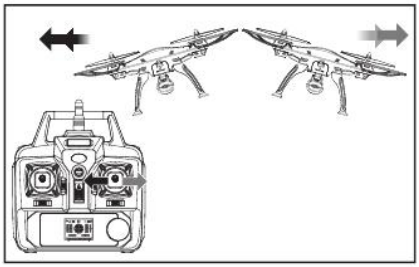
Push the direction lever up or down, the quadcopter flies forward or backward.

Turn Left and Right



Pull the throttle left or right, the quadcopter turns to left or right.

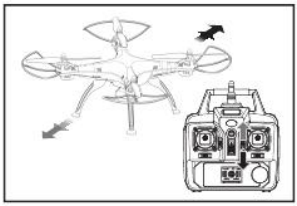
Sideward fly



Pull the direction lever left or right, the quadcopter flies to left side or right side.

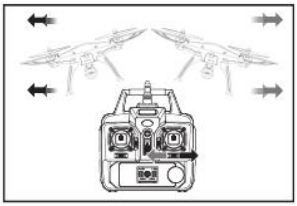
Fine-tuning operation

Forward/Backward fine-tuning



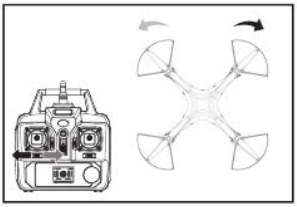
When the quadcopter keeps flying forward / backward, you can correct it by pressing fine-tuning button down / up.

Sideward fly fine-tuning



When the quadcopter keeps flying to left / right side, you can correct it by pressing the fine-tuning button right / left.

Turn left/right fine-tuning

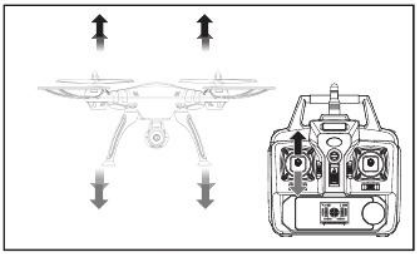


When the quadcopter keeps rotating to left / right, you can correct it by pressing the fine-tuning button right / left.

MODE 2

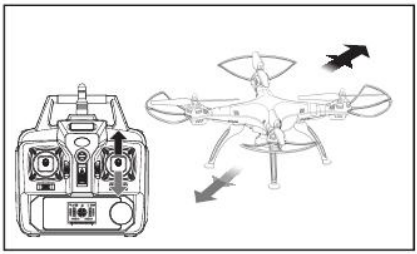
Operating direction

Hover up and down



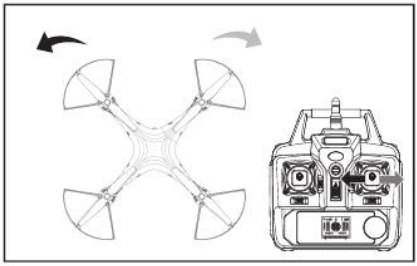
Push the throttle up or down, the quadcopter flies upward or downward.

Forward and backward



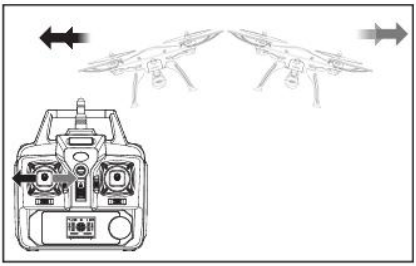
Push the direction lever up or down, the quadcopter flies forward or backward.

Turn Left and Right



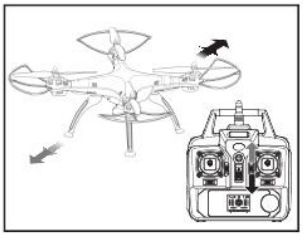
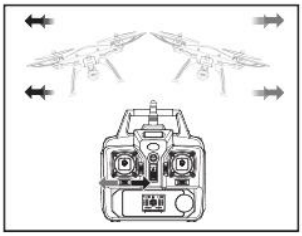
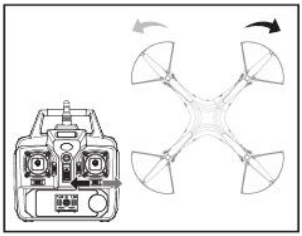
Pull the direction lever left or right, the quadcopter turns to left or right.

Sideward fly

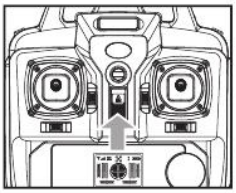


Pull the throttle left or right, the quadcopter flies to left side or right side.

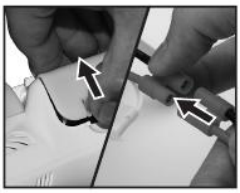
Fine-tuning operation

Forward/Backward fine-tuning	Sideward fly fine-tuning	Turn left/right fine-tuning
		
When the quadcopter keeps flying forward / backward, you can correct it by pressing fine-tuning button down / up.	When the quadcopter keeps flying to left / right side, you can correct it by pressing the fine-tuning button right / left.	When the quadcopter keeps rotating to left / right, you can correct it by pressing the fine-tuning button right / left.

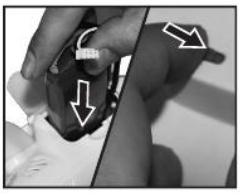
Ready to fly your quadcopter



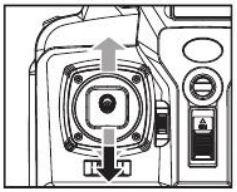
1.Press the ON/OFF power switch up.



2. Open battery cover, and connect battery connector with dash receiver.



3. Enclose battery into the fuselage, after closing battery cover, turn on the switch on the bottom of aircraft.

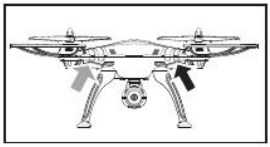


4.Push the throttle lever to the highest position, and then pull it back to the lowest position. There will be one clear sound from the transmitter, this shows that the quadcopter has entered into the pre-fly state.

Function introduction

1.Low-voltage protection:

If four indicator lights in the bottom of aircraft start to twinkle, it means that the aircraft is short of electricity and is not able to roll. At that time, a return voyage shall immediately be made to the aircraft.

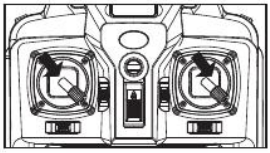


2.Over-current protection:

In the condition of rotating aircraft's fan blade, when being crashed or stuck, aircraft's circuit will conduct over-current protection.

3.Horizontal correcting function:

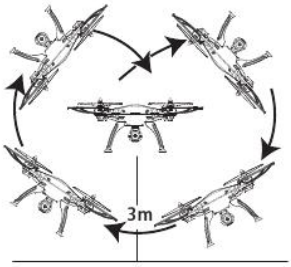
Place the quadcopter on a horizontal postion, then push transmitter both left and right lever to lowest right conner for about 2-3 second , indicator on the quadcopter changed from normal lights up to quickly flashing ;After 2-3 second ,the indicator changed to normal lights, it means the quadcopter restarted /reset successfully.



4.3D eversion:

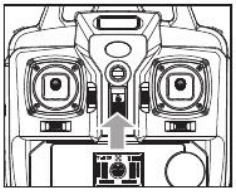
When you are familiar with the basic operation, you can do some awesome& exciting tricks and stunts! First of all,fly the aircraft to a height of more than 3 meters, press the 3D Eversion switch on the rear right side of the transmitter, then push the right rudder(in any direction) to make 360 degree flip.

Tips:3D eversion goes better when battery power is enough.

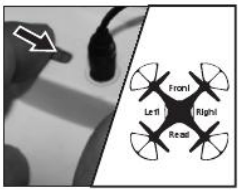


5.Headless function:

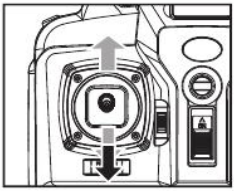
1. Forward definition



1. Turn on power switch of remote control.

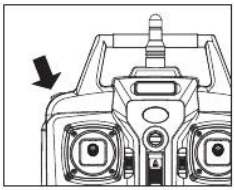


2. After aircraft connects with power supply, place the switch in “ON” position, adjust the direction pointed by aircraft’s handpiece and regard it as the dead ahead in headless situation.

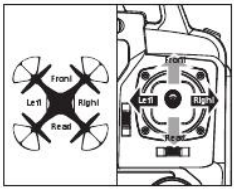


3. Push the accelerator’s push rod of remote control to the highest point and pull back to the lowest point.
When remote control pops, it indicates that frequency modulation and forward definition have already finished.

2. Switch to headless function and general function

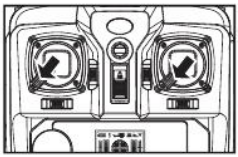


1. After frequency modulation, the aircraft defaults to general pattern. The indicator light on aircraft is long bright state. After pressing down headless function switch on the top left of master remote controller for 2 seconds, remote control will give out “DDD...”, it means that it enters into headless state. After pressing for 2 seconds and hearing long “D”, it means that it exits headless state.(In headless mode, four indicators on the aircraft flicker slowly for once within four seconds)



2. In headless state, the operator has no need to recognize the position of aircraft’s headpiece, and he just needs to control the aircraft in accordance with the direction of remote control’s operating rod.

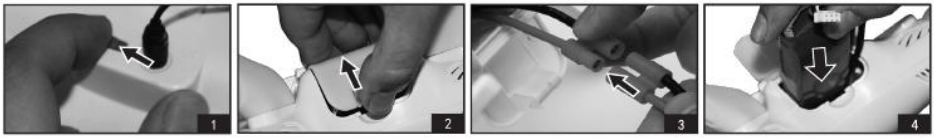
3. Correcting forward direction



1. When the aircraft is in the headless condition, if there is any deviation in the fixed-head direction, it is necessary to re-fix the right direction of the aircraft and stir the accelerator and direction lever to the bottom left side.
Long-time shining of indicator lights on the aircraft after slow flashing for 3 seconds shows that adjustment is completed.

Battery replacement and charging method

Steps of battery replacement:



1. Turn off aircraft's power supply, and push the switch to "OFF".
2. Open aircraft's battery cover backward.
3. Connect battery interface with dash receiver.
4. After battery replacement, fasten the battery cover again.

Steps of battery charge:

1. Connect battery switch with charger.

2. Connect charger to power supply socket.

Balanced charger:

1. Insert adapter's DC outlet into import socket of balanced charger. Red light of balanced charger will light on.
2. Insert three-position balanced plug of power battery to output end of charger. Green light of balanced charger will light on. When green light extinguishes, it means the end of battery charging.
   (Charging time is less than 200 minutes)
   Note: if power battery inserts into the charger, the light has no change. It indicates that this battery is full energy. There is no need to recharge.

Charging time: about 200 minutes Flying time: about 7 minutes!

Cautions when charging:

1. When charging, please put this product on a dried or ventilated area and keep it far away from heat source or explosive product.
2. When charging, please remove the batteries from the quadcopter. Then charging process should be supervised by an adult so as not to cause an accident.
3. When finish flying, please do not charge the battery if the surface temperature is still not cool. Otherwise it may cause a swollen battery or even a fire hazard.
4. Please make sure that you use the original USB charging cable provided. When the battery has been used for a long time, or appears to be swollen, please replace them.
5. A battery when not in use for a long time will lose its charge automatically. Charging or discharging too often may reduce the life of the battery.

WIFI install camera

Disassembly steps of camera:

1. Pull out power supply cable of the camera as shown in Figure (1).
2. Press safe lock of lower main body forcibly and pull back the camera simultaneously.

Figure 1

Figure 2

Installation steps of camera:

1. Push the camera in place as shown in Figure (1).
2. Connect connecting line of camera with power supply socket of fuselage's camera as shown in Figure (2).

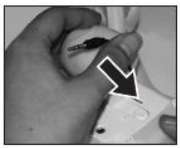


Figure 1

Figure 2

Note: After turning on aircraft's power supply, it forbids to insert or pull out the camera's plug connecting to the aircraft.

Steps of fan blade's installation/disassembly of aircraft

Steps of fan blade's disassembly:

Figure (1)

Figure (2)

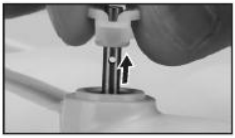


Figure (3)

Figure (4)

1. Rotate and back out fan blade cover in anti-clockwise direction as shown in Figure (1) .
2. Rotate collar bush for about ninety degrees in the anti-clockwise direction shown in figure (2) until the iron shaft is consistent with the gap of collar bush.
3. Get iron shaft out and pull collar bush upward as figure (3) shows.
4. Pull out fan blade upward as shown in Figure (4).

Installation steps of fan blade:

Figure (1)

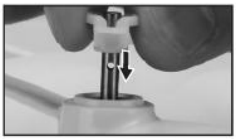


Figure (2)

Figure (3)

Figure (4)

1. Insert fan blade into principal axis pipe as shown in Figure (1)
2. Install the collar bush inside the quill as figure (2) shows to ensure that the gap of collar bush aligns at the hole on the quill.
3. Install the iron shaft inside and rotate collar bush for about ninety degrees in the clockwise direction shown in figure (3).
4. Rotate and twist fan blade cover in clockwise direction as shown in Figure (4).

WIFI install camera

Disassembly steps of camera:

1. Pull out power supply cable of the camera as shown in Figure (1).
2. Press safe lock of lower main body forcibly and pull back the camera simultaneously.

Figure 1

Figure 2

Installation steps of camera:

1. Push the camera in place as shown in Figure (1).
2. Connect connecting line of camera with power supply socket of fuselage's camera as shown in Figure (2).

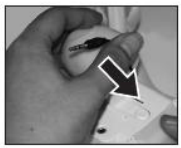


Figure 1

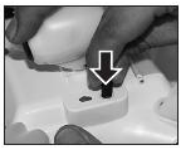


Figure 2

Note: After turning on aircraft's power supply, it forbids to insert or pull out the camera's plug connecting to the aircraft.

Steps of fan blade's installation/disassembly of aircraft

Steps of fan blade's disassembly:

Figure (1)

Figure (2)

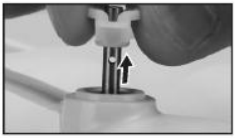


Figure (3)

Figure (4)

1. Rotate and back out fan blade cover in anti-clockwise direction as shown in Figure (1) .
2. Rotate collar bush for about ninety degrees in the anti-clockwise direction shown in figure (2) until the iron shaft is consistent with the gap of collar bush.
3. Get iron shaft out and pull collar bush upward as figure (3) shows.
4. Pull out fan blade upward as shown in Figure (4).

Installation steps of fan blade:

Figure (1)

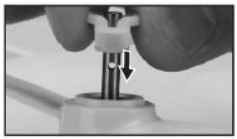


Figure (2)

Figure (3)

Figure (4)

1. Insert fan blade into principal axis pipe as shown in Figure (1)
2. Install the collar bush inside the quill as figure (2) shows to ensure that the gap of collar bush aligns at the hole on the quill.
3. Install the iron shaft inside and rotate collar bush for about ninety degrees in the clockwise direction shown in figure (3).
4. Rotate and twist fan blade cover in clockwise direction as shown in Figure (4).

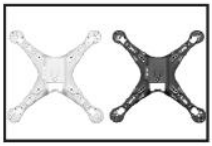
Maintenance procedure

Problems	Causes	Solutions
Aircraft has no response	1. Aircraft enters into low-voltage protection. 2. Electric quantity of remote control is insufficient, power indicator light will flicker. 3. Channel selection of remote control is inconsistent with aircraft's match codes.	1. Charge the aircraft. 2. Change remote control's battery. 3. Adjust channels of remote control and aircraft, and make them become consistent.
Aircraft's flying response is insensitive	1.The remote-control unit suffers low battery or the quality of battery is not good enough. 2. Remote control with the same frequency is transmitting interference.	1.Change battery with better quality. 2. Change the place where has no transmitting interference of the same frequency.
When hovering, side flight is formed	1. Have no horizontal correction.	1. Conduct horizontal correction, as shown in p.9(3)(correcting function)
In headless state, it deviates to dead ahead	1. Head deflection is caused by multiple collisions. 2.Long time usage of headless mode.	1. Define forward again, as shown in p.9-10(5)(headless function)

Spare parts

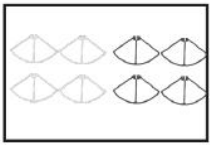
Here are alternative accessories. In order to provide convenience for customer purchasing, every component are marked. Accessoriescan be purchased from local dealer. Please specify the color when purchasing.

X8W-01
Upper body
(White / Black)

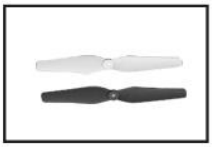


X8W-02
Lower body
(White / Black)

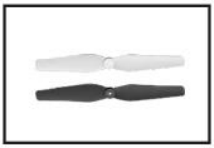
X8W-03
Landing skids
(White / Black)



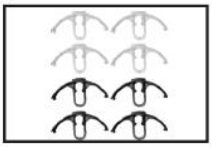
X8W-04
Protecting frames
(White / Black)



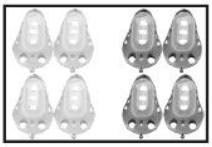
X8CW-05
Rotating blades
(White / Black)



X8W-06
Reversing blades
(White / Black)



X8W-07
Ornament part
(White / Black)



X8W-08
Motor holder
(White / Black)

X8W-09
Cear

X8W-10
Motor A

X8W-11
Motor B

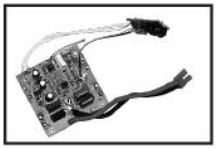
X8W-12
Main stand

X8W-13
Blade cover

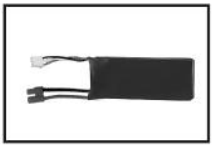
X8W-14
Spindle sleeve

X8W-15
Base of Dash
Receiver

X8W-16
Battery cover
(White / Black)

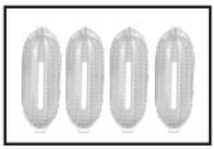


X8W-17
Receiver board



X8W-18
Battery

X8W-19
A/B adaptor&
charge box

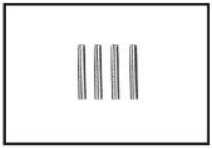


X8W-20
Lampshades

X8W-21
WIFI Camera
(White / Black)

X8W-22
Phone attaching
clamp

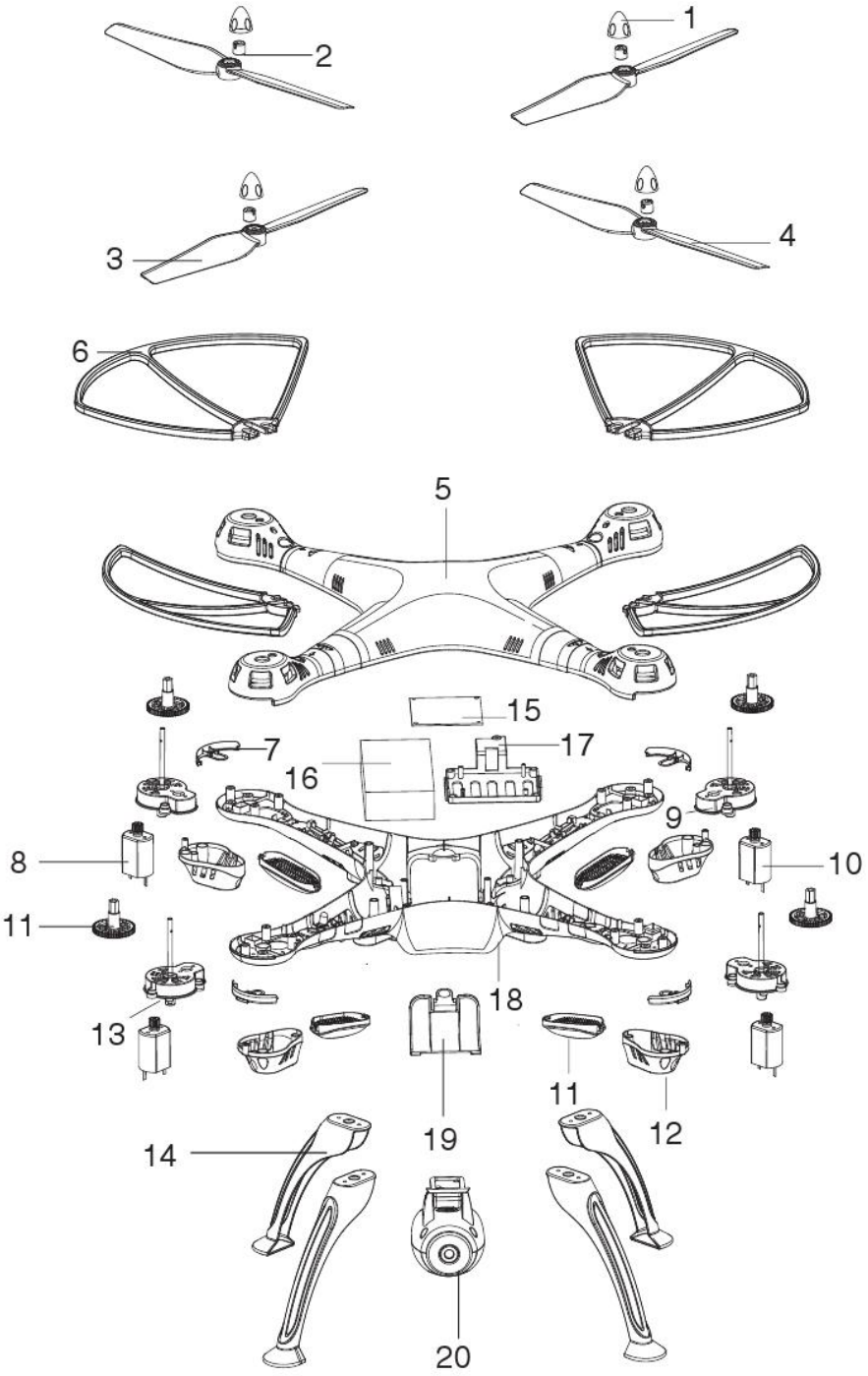
X8C-23
Transmitter



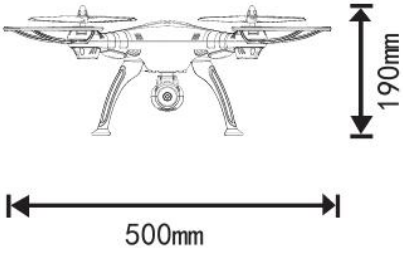
X8C-24
Iron shaft

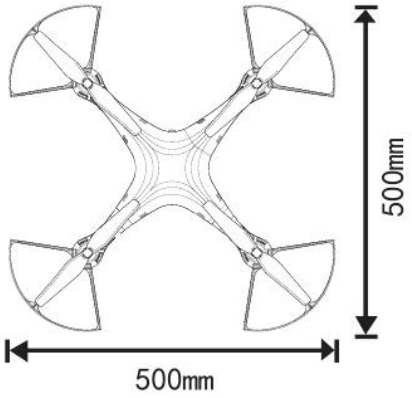
Brerkdown&Dlagram

Code	Description	Quantity	Code	Description	Quantity	Code	Description	Quantity
1	Blade cover	4	8	Cear	4	15	Receiver board	1
2	Spindle sleeve	4	9	Main stand	4	16	Battery	1
3	Reversing blades	2	10	Reversing motor	2	17	Base of Dash Receiver	1
4	Rotating blades	2	11	Rotating motor	2	18	Lower body	1
5	Upper body	1	12	Motor cover	4	19	Battery cover	1
6	Protecting frames	4	13	Light boards	4	20	WIFI camera	1
	Ornament part	4	14	Landing skids	4			


1
2
3
4
5
6
7
8
9
10
11
11
12
13
14
15
16
17
18
19
20

Maln parameter





Length of fuselage:500mm	Height of fuselage:190mm
Width of fuselage:500mm	Battery:7.4V 2000mAh
Code of main engine:132	

AVISOS : A Garantia Geral apenas cobre as avarias de produção ou montagem, sendo da competência exclusiva do Centro de Assistência do distribuidor a determinação da sua origem e resolução. A falta de cuidado ou de manutenção pode originar avarias nao cobertas pela Garantia Geral.

ADVERTENCIA : La garantía sólo cubre defectos generales de fabricación o el montaje, siendo exclusiva responsabilidad del centro de servicio del concesionario para determinar su origen y su resolución. La falta de cuidado o mantenimiento puede causar un mal funcionamiento.A falta de cuidado ou de manutenção pode originar avaria no están cubiertos por la garantía general.

WARNING : The General Warranty only covers faults of manufacture or assembly, being the sole responsibility of the dealer service center to determine its origin and resolution. The lack of care or maintenance may cause malfunction not included in the General Warranty.

CENTRO ASSISTÊNCIA TÉCNICA

SERVICIO POST-VENTA /AFTER SALES SERVICE :

O cliente deverá solicitar através dos contactos disponíveis a abertura de um processo de reparação/assistência.

El cliente debe solicitar a través de los contactos disponibles para abrir un proceso de reparación / asistencia

The customer must request through the contacts available to open a process of repair / assistance.

1. Antes de reportar qualquer situação ao nosso SPV certifique-se que leu devidamente o manual de instruções existente na embalagem do produto
2. A avaria deve ser sempre reportada ao nosso SPV através do e-mail **spv@ajaguiar.com** ou através do telefone (+351) 22 082 45 21
3. Antes de enviar, deve aguardar resposta ao e-mail que terá em anexo um processo RMA (Retorno de Material Autorizado)
4. Deverá anexar o processo RMA e enviar juntamente com o produto em causa para a seguinte morada:

SERVIÇO PÓS VENDA (SPV)

Avenida Principal, 4300
4535-013 Lourosa, PORTUGAL
T. (+351) 22 745 54 02

spv@ajaguiar.com

CENTRO DE ASSISTÊNCIA TÉCNICA (CAT)

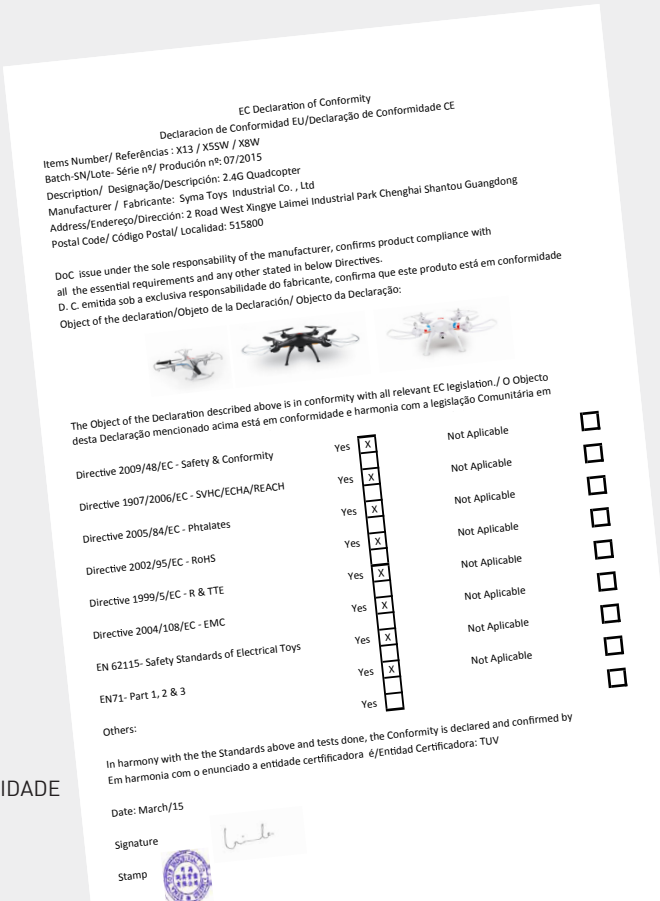
Rua Comendador Sílvio, 450
4535-032 Lourosa, PORTUGAL
T. (+351) 22 741 00 71

cat@ajaguiar.com

DEP. DE QUALIDADE

Avenida Principal, 4300
4535-013 Lourosa, PORTUGAL
T. (+351) 22 745 54 02

dep.qualidade@ajaguiar.com



EC Declaration of Conformity
Declaracion de Conformidad EU/Declaração de Conformidade CE

Items Number/ Referências : X13 / X5SW / X8W
Batch-SN/Lote- Série nº/ Produción nº: 07/2015
Description/ Designação/Descripción: 2.4G Quadcopter
Manufacturer / Fabricante: Syma Toys Industrial Co. , Ltd
Address/Endereço/Dirección: 2 Road West Xingye Laimei Industrial Park Chenghai Shantou Guangdong
Postal Code/ Código Postal/ Localidad: 515800

DoC issue under the sole responsability of the manufacturer, confirms product compliance with all the essential requirements and any other stated in below Directives.
D. C. emitida sob a exclusiva responsabilidade do fabricante, confirma que este produto está em conformidade
Object of the declaration/Objeto de la Declaración/ Objecto da Declaração:

The Object of the Declaration described above is in conformity with all relevant EC legislation./ O Objecto desta Declaração mencionado acima está em conformidade e harmonia com a legislação Comunitária em

Directive 2009/48/EC - Safety & Conformity	Yes X	Not Aplicable
Directive 1907/2006/EC - SVHC/ECHA/REACH	Yes X	Not Aplicable
Directive 2005/84/EC - Phtalates	Yes X	Not Aplicable
Directive 2002/95/EC - RoHS	Yes X	Not Aplicable
Directive 1999/5/EC - R & TTE	Yes X	Not Aplicable
Directive 2004/108/EC - EMC	Yes X	Not Aplicable
EN 62115- Safety Standards of Electrical Toys	Yes X	Not Aplicable
EN71- Part 1, 2 & 3	Yes	

Others:

In harmony with the the Standards above and tests done, the Conformity is declared and confirmed by
Em harmonia com o enunciado a entidade certificadora é/Entidad Certificadora: TUV

Date: March/15

Signature

Stamp

CUMPRE AS NORMAS DE CONFORMIDADE!

CONSULTE A DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE E O MANUAL EM **WWW.AJAGUIAR.COM**

ANDROID = > 4.1

APPLE IOS = > 5.0

AJ AGUIAR®
COMMERCE & DEVELOPMENT

SEDE / SHOWROOM / OFFICE
Avenida Principal, 4300 | 4535-013
Lourosa | PORTUGAL
T. +(351) 22 745 54 02 | F. +(351) 22 745 99 04
www.ajaguiar.com | mail@ajaguiar.com

SPECIFICATIONS AND COLORS OF CONTENTS MAY VARY FROM PHOTO
Especificações e cores do conteúdo podem variar das ilustrações.
Especificaciones Colores y contenidos pueden variar de las ilustraciones.